ISTRUZIONI PER L´USO
GARDENA ROBOT RASAERBA

INDICE

MEMO

Numero di serie: ____________________

Codice PIN: ____________________

Codice di registrazione prodotto: ____________________

Il Codice di registrazione prodotto è un documento importante e deve essere conservato in un luogo sicuro. Il codice è necessario, per esempio, per registrare il prodotto sul sito web di GARDENA o per sbloccare il robot rasaerba in caso di smarrimento del codice PIN. Il codice di registrazione prodotto è fornito in un documento distinto nella confezione del prodotto.

Se il robot rasaerba viene rubato, è importante avvisare immediatamente GARDENA. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA e fornire il numero di serie e il codice di registrazione prodotto del robot rasaerba in modo che possa essere registrato come rubato in un database internazionale. Si tratta di una fase importante della procedura di protezione dai furti dei robot rasaerba, che scoraggia la compravendita di rasaerba rubati.

Tenere sempre a portata di mano il numero di serie del rasaerba al momento di contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA, poiché così facendo si riceverà un’assistenza più rapida.

Servizio Assistenza Centrale GARDENA (IT)
www.gardena.com
tél 199.400.169

GARDENA Central Service (CH)
www.gardena.com

1. Introduzione e sicurezza

1.1 Introduzione

Congratulazioni per aver acquistato un prodotto di assoluta qualità. Per garantire le massime prestazioni del vostro robot rasaerba GARDENA occorre conoscerne il funzionamento. Il presente manuale operatore contiene informazioni importanti sul robot rasaerba, sulla sua installazione e sul suo utilizzo.

Oltre al presente manuale dell'operatore, è possibile ottenere maggiori informazioni sul sito web di GARDENA, www.gardena.com. Sul sito web è possibile trovare suggerimenti e consigli per l'utilizzo del modello il robot rasaerba.

www.gardena.com

Per semplificarne la comprensione, le istruzioni per l'uso sono redatte secondo i seguenti codici:

- Il testo scritto in *corsivo* indica le diciture riportate sullo schermo del robot rasaerba oppure è un riferimento a un'altra sezione del manuale operatore.
- Le parole scritte in **grassetto** si riferiscono ai pulsanti presenti sulla tastiera del robot rasaerba.
- Le parole scritte in *MAIUSCOLO* e *corsivo* fanno riferimento alla posizione dell'interruttore principale e alle diverse modalità di funzionamento disponibili nel robot rasaerba.
- GARDENA applica una politica di sviluppo continuo dei propri prodotti e si riserva quindi il diritto di apportare, senza alcun preavviso, modifiche riguardanti il design, l'apparenza esteriore e le funzioni dei prodotti.

Importante

Leggere attentamente le istruzioni per l'uso e comprenderne il significato prima di utilizzare il robot rasaerba.

Avvertenza

In caso di uso improprio, il robot rasaerba può essere pericoloso.

1.2 Simboli indicati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul robot rasaerba. Leggere attentamente il documento.

- Leggere attentamente il manuale dell'operatore e accertarsi di averne compreso il contenuto prima di usare robot rasaerba. Attenersi scrupolosamente alle avvertenze e alle istruzioni di sicurezza contenute nel presente manuale dell'operatore per garantire la sicurezza e l'efficienza del rasaerba.

- Il robot rasaerba può essere avviato solo con l'interruttore principale in posizione *1* e dopo aver inserito il codice PIN corretto. Controllo e/o manutenzione devono essere effettuati con l'interruttore principale in posizione *0*.

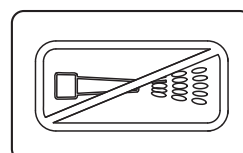
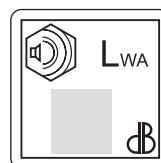
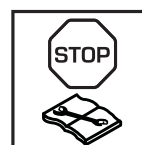
- Non avvicinarsi troppo al robot rasaerba quando è in funzione. Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non infilare mai le mani o i piedi sotto la scocca né avvicinarle al robot rasaerba in funzione.

- Non salire sul robot rasaerba.

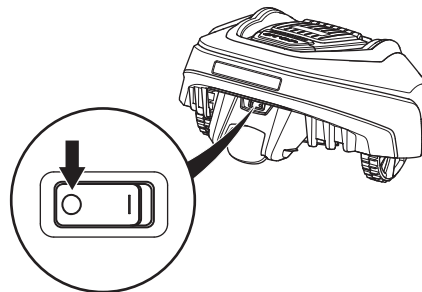
- Questo prodotto è conforme alle direttive CE vigenti.

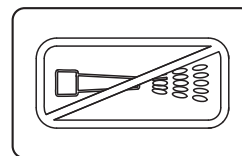
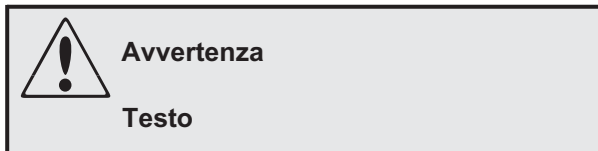
- Emissioni sonore nell'ambiente circostante . Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo 10, Dati tecnici e sulla targhetta dati di funzionamento.

- Non è possibile smaltire questo prodotto alla fine della sua vita utile come normale rifiuto domestico. Accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali.

- Non pulire mai il robot rasaerba con un'idropulitrice o con acqua corrente.

1.3 Simboli nelle istruzioni per l'uso

Nelle istruzioni per l'uso sono presenti i seguenti simboli. Leggere attentamente il documento.

- Portare l'interruttore principale in posizione *0* prima di eseguire ispezioni e/o manutenzione.

- Intervenendo sul telaio del robot rasaerba, usare sempre guanti protettivi.

- Non pulire mai il robot rasaerba con un'idropulitrice o con acqua corrente.

- La casella di avvertenza indica che sussiste il rischio di lesioni personali, in particolare in caso di mancato rispetto delle istruzioni.

- La casella di segnalazione indica che sussiste il rischio di danni materiali, in particolare in caso di mancato rispetto delle istruzioni. La casella può indicare anche che sussiste il rischio di uso errato della macchina.

Importante

Testo

1.4 Istruzioni generali di sicurezza

Uso previsto

- Questo robot rasaerba è progettato per falciare l’erba su superfici aperte e su zone piane. Può essere utilizzato solo con le apparecchiature raccomandate dal produttore. Qualsiasi altro tipo di utilizzo è da considerarsi improprio. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni del produttore relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.
- Il robot rasaerba può essere utilizzato, sottoposto a manutenzione e riparato solo da persone che abbiano totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il robot rasaerba, leggere attentamente il manuale dell’operatore e accertarsi di averne compreso le relative istruzioni.
- Non è consentito modificare la versione originale del robot rasaerba. Il produttore declina ogni responsabilità per eventuali modifiche non autorizzate.
- Controllare che il prato da tagliare sia privo di pietre, rami, attrezzi, giocattoli e altri oggetti che potrebbero danneggiare o inceppare le lame.

- Avviare il robot rasaerba come indicato nelle istruzioni. Quando l’interruttore principale è in posizione *1*, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non infilare mai le mani o i piedi sotto il rasaerba.
- Non sollevare mai il robot rasaerba, né trasportarlo, quando l'interruttore principale è in posizione *1*.

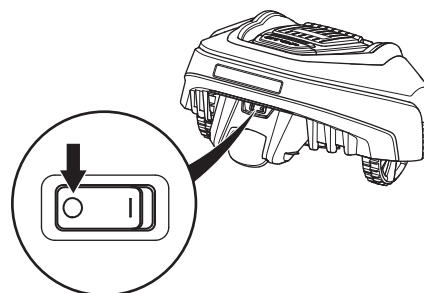
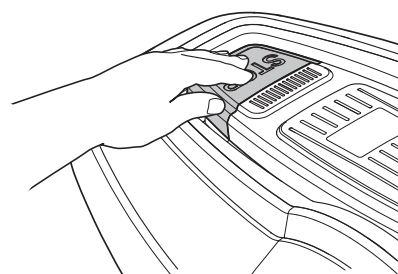
- Non consentire a persone che non conoscono il funzionamento e il comportamento del robot rasaerba di utilizzarlo.
- Non utilizzare mai il robot rasaerba in presenza di persone, specialmente bambini, o animali.
- Non sistemare oggetti sopra il robot rasaerba o la stazione di ricarica.
- Non utilizzare il robot rasaerba se il disco a lame o la scocca presentano difetti. Non utilizzarlo nemmeno se presenta lame, viti, dadi o cavi difettosi.
- Non utilizzare il robot rasaerba se l’interruttore principale non funziona.
- Spegnere sempre il robot rasaerba tramite l’interruttore principale quando non si utilizza il rasaerba. Il robot rasaerba può avviarsi solo quando l’interruttore principale è in posizione *1* ed è stato immesso il codice PIN corretto.

- Non utilizzare il robot rasaerba se è attivo un irroratore. Per essere sicuri che il rasaerba e l’irroratore non funzionino contemporaneamente, utilizzare la funzione *Timer*, vedere *6.3 Timer* a pagina 44.
- L'azienda non garantisce la completa compatibilità fra il robot rasaerba e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- Oggetti metallici nel terreno (ad es. cemento armato o reti contro le talpe) possono comportare un arresto. Gli oggetti metallici possono generare interferenze di segnale, con conseguente arresto.

Trasferimento

Per i trasporti più lunghi, si raccomanda di riporre il robot rasaerba nell’imballaggio originale.

Per un trasferimento sicuro dall’area di lavoro e al suo interno:

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot rasaerba. Se la sicurezza è impostata a livello medio o alto (vedere *6.5 Sicurezza* a pagina 49), è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene selezionato al primo avviamento del robot rasaerba., vedere la sezione *3.8 Primo avviamento e calibratura* a pagina 32.
2. Posizionare l’interruttore principale su *0*.
3. Trasportare il robot rasaerba tramite la maniglia presente sul lato inferiore posteriore del rasaerba. Trasportare il rasaerba con il disco a lame posizionato lontano dal corpo.

Importante

Non sollevare il robot rasaerba quando è parcheggiato nella stazione di ricarica. Ciò potrebbe provocare danni alla stazione di ricarica e/o al rasaerba. Aprire il coperchio ed estrarre il rasaerba dalla stazione di ricarica prima di sollevarlo.

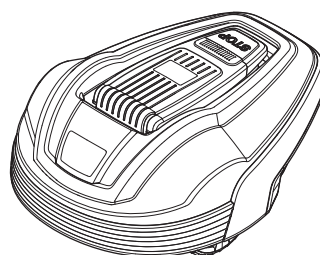
Manutenzione

- Controllare il robot rasaerba ogni settimana e sostituire le eventuali parti danneggiate o usurate.
- Controllare in particolare che le lame e il disco a lame siano integri. All’occorrenza, sostituire tutte le lame e le viti contemporaneamente in modo che le parti rotanti siano bilanciate, vedere *8.6 Sostituzione delle lame* a pagina 61.

2. Presentazione

Questo capitolo contiene informazioni importanti di cui essere a conoscenza quando si progetta l’installazione.

L'installazione del robot rasaerba coinvolge quattro componenti principali:

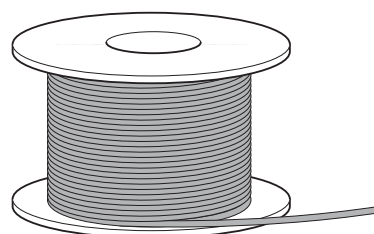
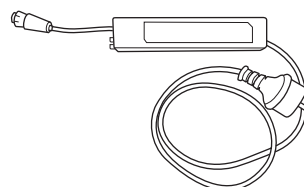
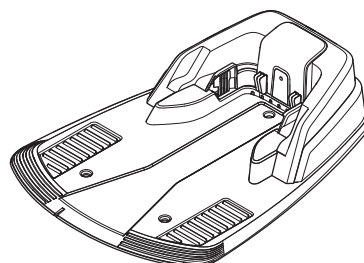
- Un robot rasaerba che falcia l'erba sostanzialmente seguendo uno schema casuale. Il robot rasaerba è alimentato da una batteria che non necessita di manutenzione.

- Stazione di ricarica, presso la quale si reca automaticamente il robot rasaerba quando la batteria inizia a scaricarsi.

  La stazione di ricarica ha 3 funzioni:

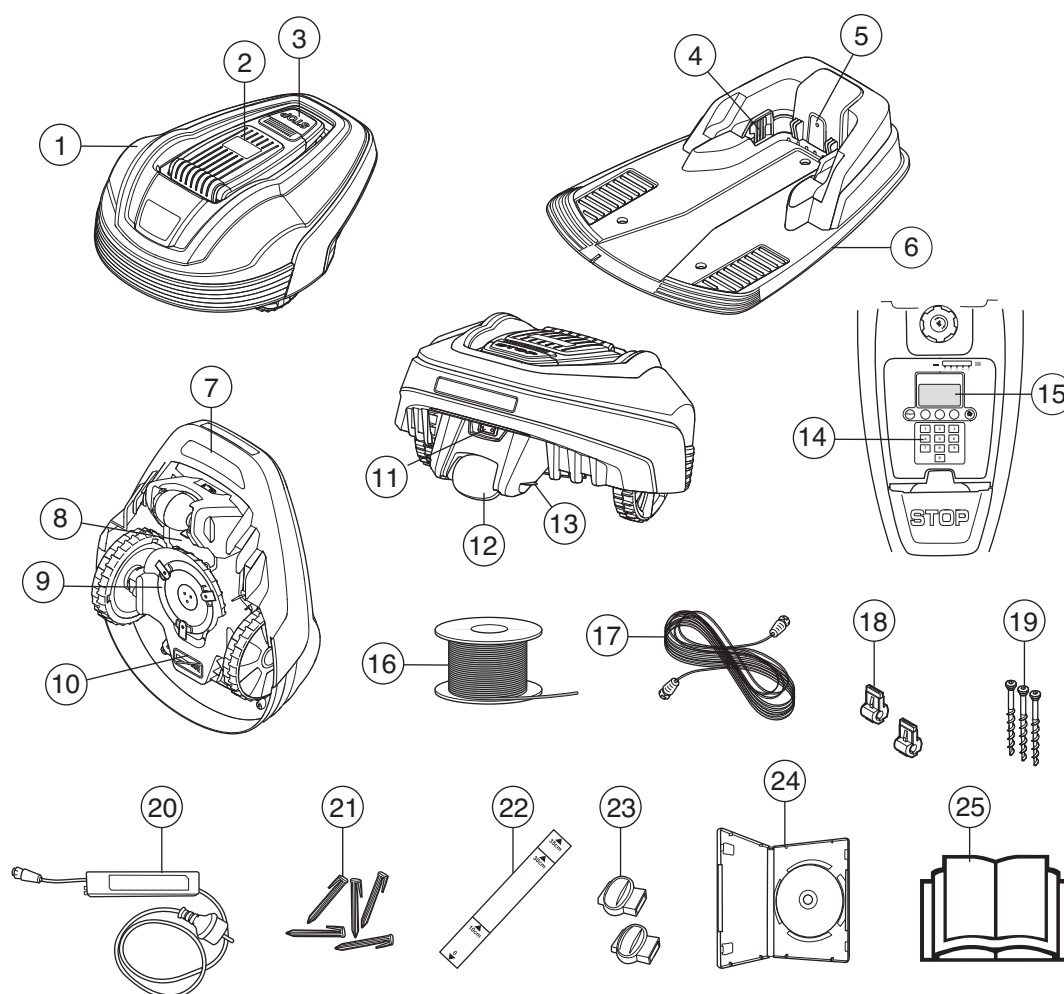
  - Inviare segnali di comando al cavo di limitazione.
  - Invio dei segnali di controllo nel cavo guida in modo che il robot rasaerba possa trovare la stazione di ricarica.
  - Ricaricare la batteria del robot rasaerba.

- Trasformatore, collegato fra la stazione di ricarica e un presa a muro da 230 V. Il trasformatore è collegato alla presa di rete e alla stazione di ricarica con un cavo a bassa tensione da 10 m. Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato.
  È possibile acquistare come accessorio un cavo a bassa tensione della lunghezza di 20 metri. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA per ulteriori informazioni.

- Il cavo, posizionato ad anello intorno all'area di lavoro per il robot rasaerba. Il cavo è collocato intorno ai margini del prato e ad oggetti e piante che il robot rasaerba non deve raggiungere. Il cavo è utilizzato sia come cavo perimetrale che come cavo guida.

- Il cavo fornito per l'installazione è lungo 200 m (150 m per GARDENA R40Li). Nel caso in cui non dovesse essere lungo a sufficienza, è possibile acquistare dell'altro filo e collegarlo al cavo esistente, mediante un giunto originale.

  La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 250 m.

2. PRESENTAZIONE

2.1 Descrizione delle parti

I numeri in figura corrispondono a:

1. Corpo
2. Coperchio per display, tastiera e regolazione dell'altezza di taglio
3. Pulsante di arresto/pulsante di blocco per aprire il coperchio
4. Striscia di contatto
5. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e del cavo guida
6. Stazione di ricarica
7. Impugnatura
8. Coperchio del vano batterie
9. Disco a lame
10. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori
11. Interruttore principale
12. Ruota posteriore
13. Striscia di ricarica
14. Tastiera
15. Display
16. Cavo per cavo perimetrale e cavo guida
17. Cavo a bassa tensione
18. Connettore per il collegamento del cavo con la stazione di ricarica.
19. Chiodi per fissare la stazione di ricarica
20. Trasformatore
21. Picchetti
22. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione va separata dalla confezione)
23. Giunto per cavo
24. Video per l'installazione in DVD
25. Manuale dell'operatore

2.2 Funzionamento

Prestazioni

Il robot rasaerba è raccomandato per prati fino a 700 m^2 (400 m^2 per R40Li).

Le dimensioni dell'area che il robot rasaerba può tenere tagliata dipende principalmente dalla condizione delle lame e dal tipo, la crescita e l'umidità dell'erba. Anche la forma del giardino è importante. Se il giardino è costituito soprattutto da superfici aperte, il robot rasaerba può tagliare una superficie maggiore all'ora rispetto ai giardini che presentano numerose piccole superfici delimitate da diversi alberi, aiuole e vialetti.

Un il robot rasaerba a piena carica è in grado di falciare per circa 40-60 minuti, a seconda dell'età della batteria e dello spessore dell'erba. Il robot rasaerba quindi dovrà essere ricaricato per 60-90 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente o di altri fattori.

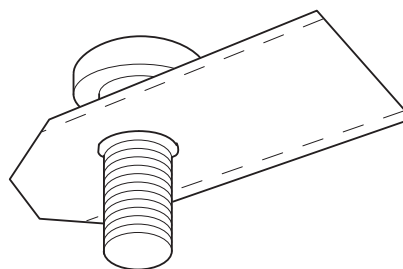
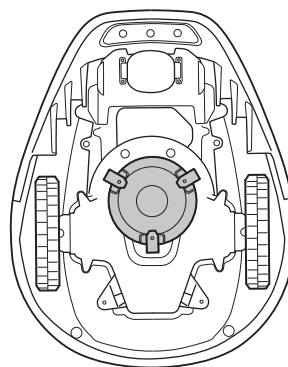
Tecnica di taglio

Il sistema di taglio del robot rasaerba si basa su un principio di efficienza ed economia dei consumi. A differenza dei normali rasaerba, il robot rasaerba taglia l'erba anziché spezzarla.

Per ottenere i migliori risultati di taglio si raccomanda, se possibile, di utilizzare il rasaerba su terreni asciutti. Il rasaerba funziona anche in caso di pioggia, ma l'erba bagnata aderisce più facilmente alle lame, aumentando il rischio di scivolare su pendenze ripide.

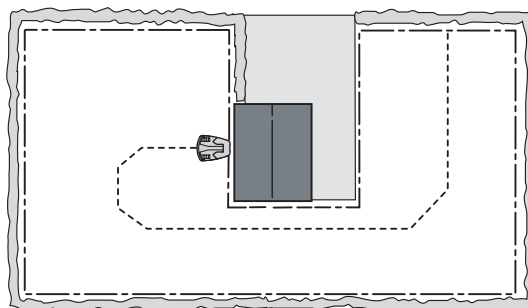
In caso di rischio di temporale, il trasformatore deve essere scollegato dall'alimentazione e il cavo perimetrale e il cavo guida dalla stazione di ricarica.

Per ottenere i migliori risultati di taglio, le lame devono essere in buono stato. Affinché le lame rimangano affilate il più a lungo possibile, è importante rimuovere sempre dal prato rami, sassi e altri oggetti che potrebbero danneggiarle.

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. Sostituire le lame è molto semplice. Vedere *8.6 Sostituzione delle lame* a pagina 61.

Modalità di funzionamento

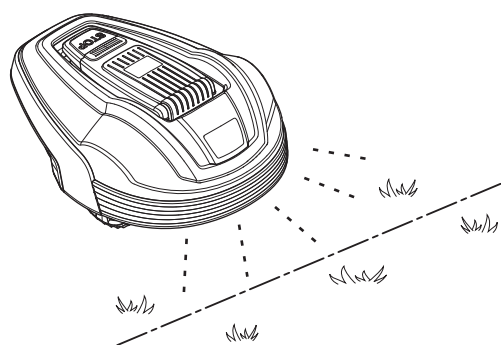
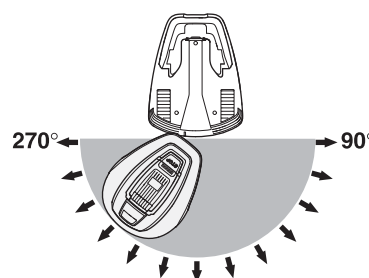
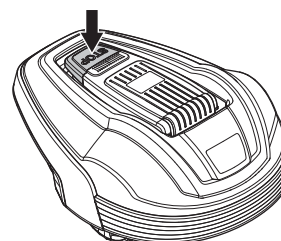
Il robot rasaerba falcia il prato automaticamente, alternando continuamente il taglio alla ricarica. Il suo funzionamento prevede un'alternanza continua tra taglio e ricarica.

Il robot rasaerba inizia a cercare la stazione di ricarica quando la carica della batteria risulta troppo bassa. Mentre cerca la stazione di ricarica, il rasaerba non taglia.

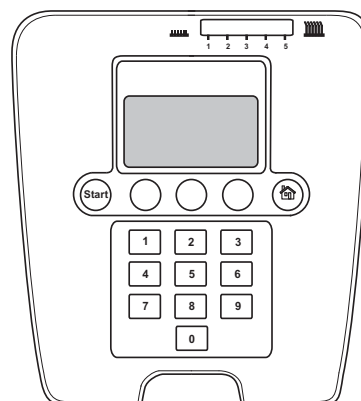
Quando il rasaerba cerca la stazione di ricarica, per prima cosa cerca irregolarmente il cavo guida. Quindi segue il cavo guida fino alla stazione di ricarica, ruota sul posto davanti alla stazione e vi entra in retromarcia.

Quando la batteria è completamente carica, il rasaerba lascia la stazione di ricarica in una direzione selezionata casualmente entro 90˚-270˚ dal settore di uscita.

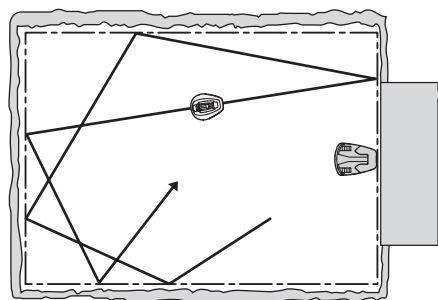
Per garantire un taglio regolare, anche nelle zone meno accessibili del giardino, il robot rasaerba è in grado di seguire il cavo guida partendo dalla stazione di ricarica e di dirigersi verso il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale per iniziare a tagliare in quel punto.

Quando il suo corpo incontra un ostacolo, il robot rasaerba fa marcia indietro e sceglie una nuova direzione.

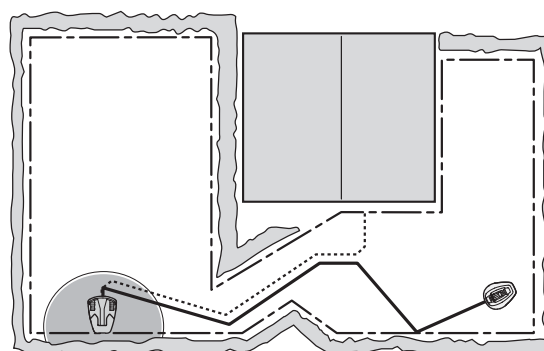
Due sensori, uno davanti e l'altro dietro il robot rasaerba, rilevano l'avvicinamento del rasaerba al cavo perimetrale. Il rasaerba supera il cavo di un massimo di 28 centimetri prima di tornare indietro.

Il pulsante **STOP** sulla parte superiore del rasaerba è utilizzato principalmente per fermario quando è in funzione. Premendo il tasto **STOP**, si apre uno sportello che consente di accedere al pannello di comando. Il tasto **STOP** rimane inserito finché non si richiude lo sportello. In tal modo funge da fermo di avviamento.

2. PRESENTAZIONE

Il pannello di comando situato nella parte superiore del robot rasaerba consente di gestire tutte le impostazioni della macchina. Aprire lo sportello del pannello di comando premendo il tasto **STOP**.

Quando l'interruttore principale è impostato in posizione 1 per la prima volta, inizia una sequenza di avviamento che comprende: selezione lingua, formato ora, formato data, codice PIN a quattro cifre e impostazione di data e ora. Vedere *3.8 Primo avviamento e calibratura* a pagina 32.

Percorso

Il percorso del robot rasaerba è irregolare e determinato dal robot rasaerba stesso. Un percorso già eseguito non viene mai ripetuto. Grazie al sistema di taglio l'erba viene tagliata in maniera uniforme senza lasciare segni di taglio provocati dal rasaerba.

2.3 Modalità di ricerca

Il robot rasaerbae segue un percorso casuale finché non raggiunge il cavo guida. Quindi il rasaerba segue il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

Il cavo guida è un cavo che viene posato dalla stazione di ricarica verso, per esempio, una parte distante dell’area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, per poi essere collegato al cavo perimetrale. Per ulteriori informazioni, vedere *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28.

3. Installazione

Questo capitolo descrive come installare il robot rasaerba GARDENA. Prima di iniziare l'installazione, leggere il precedente capitolo *2. Presentazione.*

Leggere l'intero capitolo prima di iniziare l'installazione. Il tipo di installazione determina il funzionamento del robot rasaerba. Per questo è importante pianificare con cura l'installazione.

La pianificazione è più semplice se si traccia un disegno schematico dell'area di lavoro, compresi tutti gli ostacoli. In questo modo è più semplice vedere le posizioni ideali per la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida. Tracciare sul disegno schematico il percorso del cavo perimetrale e del cavo guida.

Per esempi di installazione, vedere *7. Esempio di giardino* a pagina 54.

Visitare inoltre il sito www.gardena.com per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

Eseguire l'installazione effettuando nell'ordine le seguenti operazioni:

3.1 Preparativi.

3.2 Installazione della stazione di ricarica.

3.3 Ricarica della batteria.

3.4 Installazione del cavo perimetrale.

3.5 Collegamento del cavo perimetrale.

3.6 Installazione del cavo guida.

3.7 Controllo del cavo.

3.8 Primo avviamento e calibratura

3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

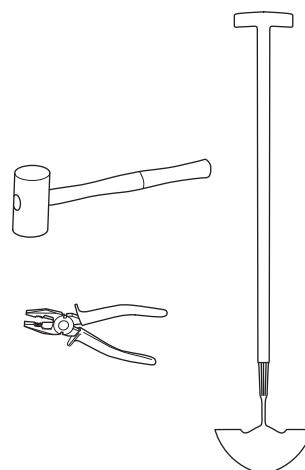
La stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida devono essere collegati per poter eseguire un avviamento completo del robot rasaerba.

3.1 Preparativi

1. Se l'erba all'interno dell'area di lavoro è più alta di 10 cm, tagliarla con un normale rasaerba, quindi raccogliere l'erba tagliata.
2. Leggere attentamente tutte le fasi dell'installazione.
3. Controllare che vi siano tutte le parti richieste per l'installazione. I numeri fra parentesi si riferiscono alla figura dettagliata *2.1 Descrizione delle parti*.
    - Istruzioni per l'uso (25)
    - Robot rasaerba
    - Stazione di ricarica (6)
    - Cavo per cavo perimetrale e cavo guida (16)

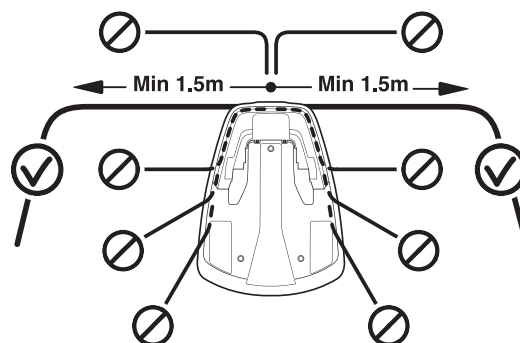
- Trasformatore (20)
- Cavo a bassa tensione (17)
- Picchetti (21)
- Connettore per il collegamento del cavo con la stazione di ricarica (18)
- Viti per la stazione di ricarica (19)
- Astina di misurazione (22)
- Giunti per il cavo (23)

Per l’installazione sono necessari anche:

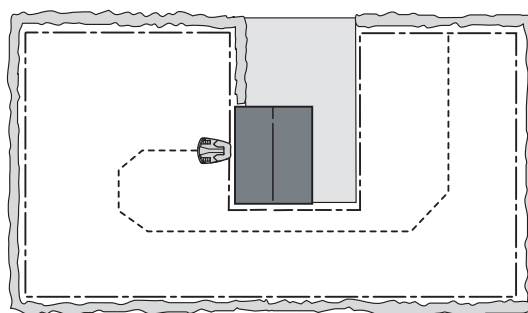
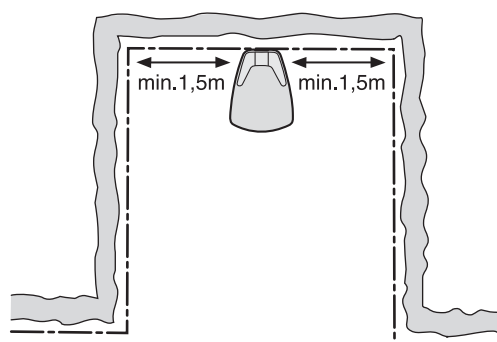
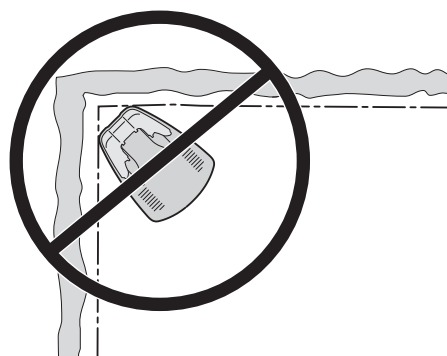
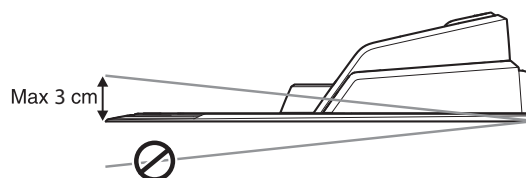
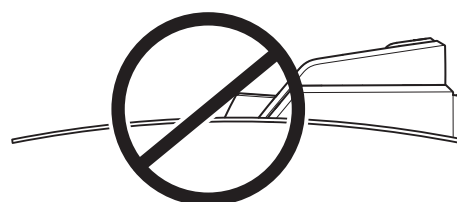
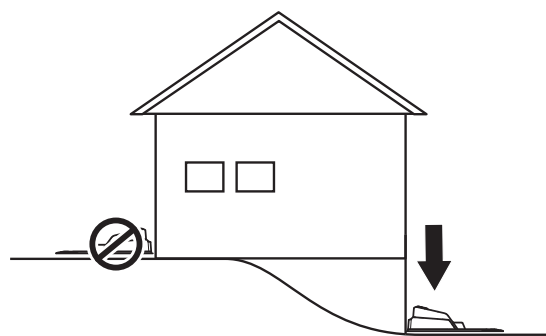
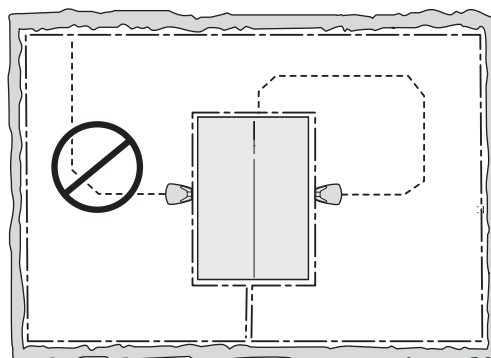
- Martello/mazzuolo di plastica per facilitare l’inserimento dei picchetti nel terreno.
- Una pinza tagliafili per tagliare il cavo perimetrale e serrare le unità di contatto tra loro.
- Tagliabordi/vanga, se il cavo perimetrale deve essere interrato.

3.2 Installazione della stazione di ricarica

Posizione migliore per la stazione di ricarica

Nel decidere quale sia la posizione migliore per la stazione di ricarica, prendere in considerazione i seguenti aspetti.

- Lasciare uno spazio libero di 3 metri davanti alla stazione di ricarica.
- Deve essere possibile posizionare il cavo perimetrale diritto della lunghezza minima di 1,5 metri a destra e sinistra della stazione di ricarica.
- Vicino a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 metri. È possibile acquistare come accessorio un cavo a bassa tensione della lunghezza di 20 metri. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA per ulteriori informazioni.
- Una superficie piana sulla quale posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dagli schizzi d’acqua, per esempio dell’impianto di irrigazione.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Posizionare nella parte più bassa di un’area di lavoro che abbia una pendenza consistente.

Per esempi della migliore posizione di installazione della stazione di ricarica, vedere *7. Esempio di giardino* a pagina 54.

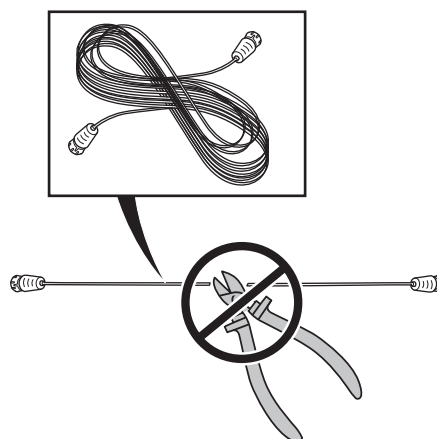
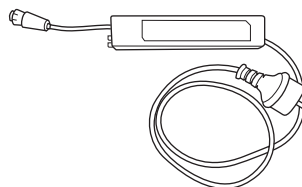
3. INSTALLAZIONE

La stazione di ricarica deve essere posizionata lasciando un ampio spazio libero sul davanti (almeno 3 metri). Inoltre deve essere collocata in posizione centrale nell'area di lavoro, in modo che il robot rasaerba possa raggiungere più facilmente tutte le zone dell'area di lavoro.

Non posizionare la stazione di ricarica in luoghi ristretti all'interno dell'area di lavoro. Deve essere presente un cavo perimetrale diritto, della lunghezza minima di 1,5 metri, a destra e sinistra della stazione di ricarica. Il cavo deve essere posizionato diritto facendolo partire dal lato posteriore della stazione di ricarica. Diversamente, il robot rasaerba potrebbe inserirsi lateralmente nella stazione di ricarica e incontrare difficoltà durante l'aggancio.

Non posizionare la stazione di ricarica in un angolo dell'area di lavoro. Deve essere presente un cavo perimetrale diritto, della lunghezza minima di 1,5 metri, a destra e sinistra della stazione di ricarica.

La stazione di ricarica deve essere posizionata su un terreno relativamente piano. Il lato anteriore della stazione di ricarica deve essere al massimo 3 cm più in alto del lato posteriore. Il lato anteriore della stazione di ricarica non deve mai essere più in basso del lato posteriore.

La stazione di ricarica deve essere posizionata in modo che la relativa piastra non si pieghi.

Se l'installazione viene effettuata in un'area di lavoro con pendenza ripida (per esempio attorno a una casa in collina), la stazione di ricarica deve essere posizionata in fondo al pendio. In questo modo è più semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

La stazione di ricarica non deve essere installata su un'isola poiché così facendo si riducono le possibilità di posizionare il cavo guida in modo ottimale. Se tuttavia la stazione di ricarica deve essere necessariamente installata su un'isola, anche il cavo guida deve essere collegato all'isola. Vedere immagine a lato. Per maggiori informazioni sulle isole, leggere il capitolo *3.4 Installazione del cavo perimetrale* a pagina 21.

Collegare il trasformatore

Nello scegliere la posizione del trasformatore, prendere in considerazione quanto segue:

- Vicinanza alla stazione di ricarica.
- Protezione dalla pioggia.
- Protezione dalla luce diretta del sole.

Se il trasformatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, deve essere adatto all'uso all'aperto.

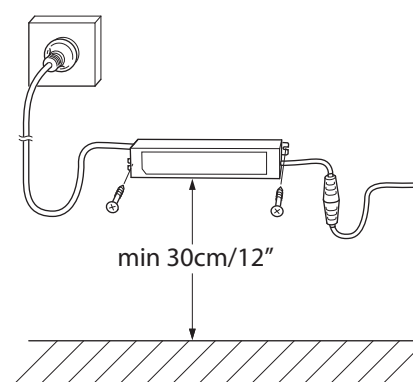
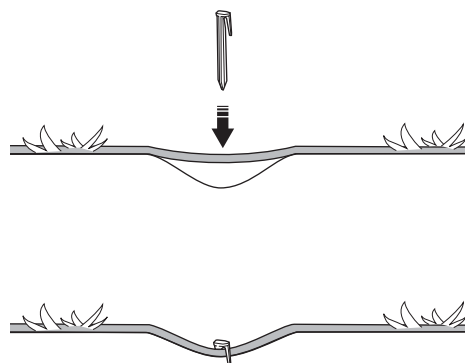
Il cavo a bassa tensione che conduce al trasformatore è lungo 10 metri e non può essere accorciato o allungato.

Il cavo a bassa tensione può incrociare l'area di lavoro. Il cavo a bassa tensione deve essere fissato con picchetti o interrato e l’altezza di taglio deve essere tale da impedire alle lame del disco di venire a contatto con il cavo a bassa tensione.

Accertarsi che il cavo a bassa tensione sia posizionato lungo il terreno e fissato con graffe da 75 cm. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra.

Il trasformatore deve essere posizionato in un’area ben ventilata e al riparo dalla luce solare diretta. Il trasformatore deve essere posizionato sotto un tetto.

Per il collegamento del trasformatore alla presa a muro, si consiglia l’utilizzo di un salvavita.

Il trasformatore deve essere montato su una superficie verticale, per esempio una parete della casa. Montare il trasformatore con viti nei due punti di fissaggio. Le viti di fissaggio non sono incluse. Scegliere viti adatte per il materiale della parete.

Montare il trasformatore ad altezza tale che il trasformatore non corra il rischio di essere immerso in acqua (minimo 30 cm dal suolo). Il trasformatore non deve mai essere posizionato a terra.

Importante

Il cavo a bassa tensione non deve essere né accorciato né allungato.

Importante

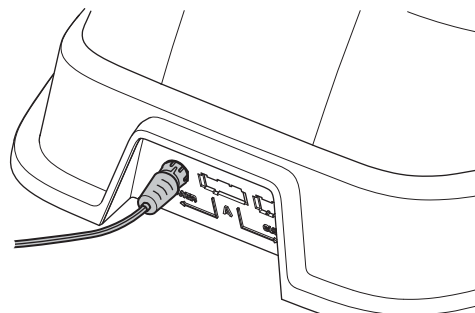
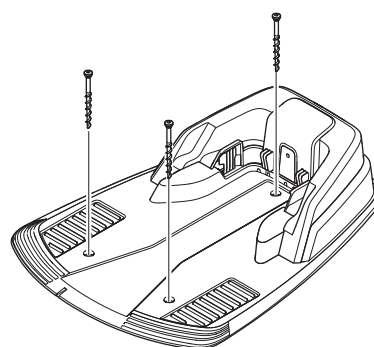
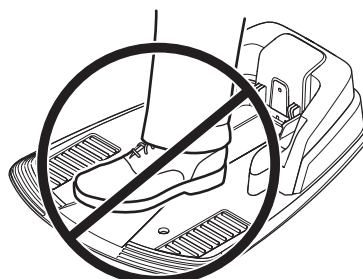
Posizionare il cavo a bassa tensione in modo che le lame del disco non vengano mai a contatto con lo stesso.

Importante

Utilizzare la spina per scollegare la stazione di ricarica, ad esempio prima della pulizia o della riparazione del cavo.

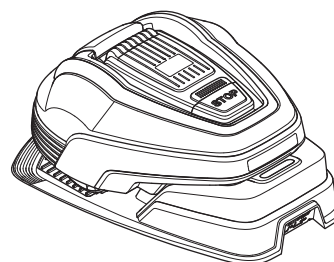
Installazione e collegamento della stazione di ricarica

1. Posizionare la stazione di ricarica in un punto adatto.
2. Collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica.
3. Collegare il cavo di alimentazione del trasformatore a una presa di rete da 230 V. Se il trasformatore è collegato a una presa di rete all’esterno, deve essere adatto all’uso all’aperto.

4. Fissare la stazione di ricarica al suolo utilizzando le viti fornite. Accertarsi che le viti siano avvitate completamente.

> **Importante**
>
> **Non è consentito praticare nuovi fori nella piastra. Per fissare la piastra al terreno, utilizzare esclusivamente i fori esistenti.**

> **Importante**
>
> **Non calpestare mai la piastra della stazione di ricarica.**

3.3 Ricarica della batteria

Non appena la stazione di ricarica viene collegata, è possibile caricare il robot rasaerba. Posizionare l’interruttore principale su *1*.

Collocare il rasaerba nella stazione di ricarica per caricare la batteria durante la posa del cavo perimetrale e del cavo guida.

Se la batteria è scarica, occorrono circa 80 - 100 minuti per caricarla completamente.

> **Importante**
>
> **Non utilizzare mai il robot rasaerba prima di aver completato l’installazione.**

3.4 Installazione del cavo perimetrale

Il cavo perimetrale può essere installato come descritto di seguito.

1. Fissare il cavo al terreno per mezzo dei picchetti.

   È preferibile picchettare a terra il cavo perimetrale se si desidera effettuare modifiche al cavo perimetrale nelle prime settimane di utilizzo. Dopo qualche settimana, l’erba crescerà sopra il cavo rendendolo invisibile. Usare un martello/mazzuolo di plastica e i picchetti forniti in dotazione per eseguire l’installazione.

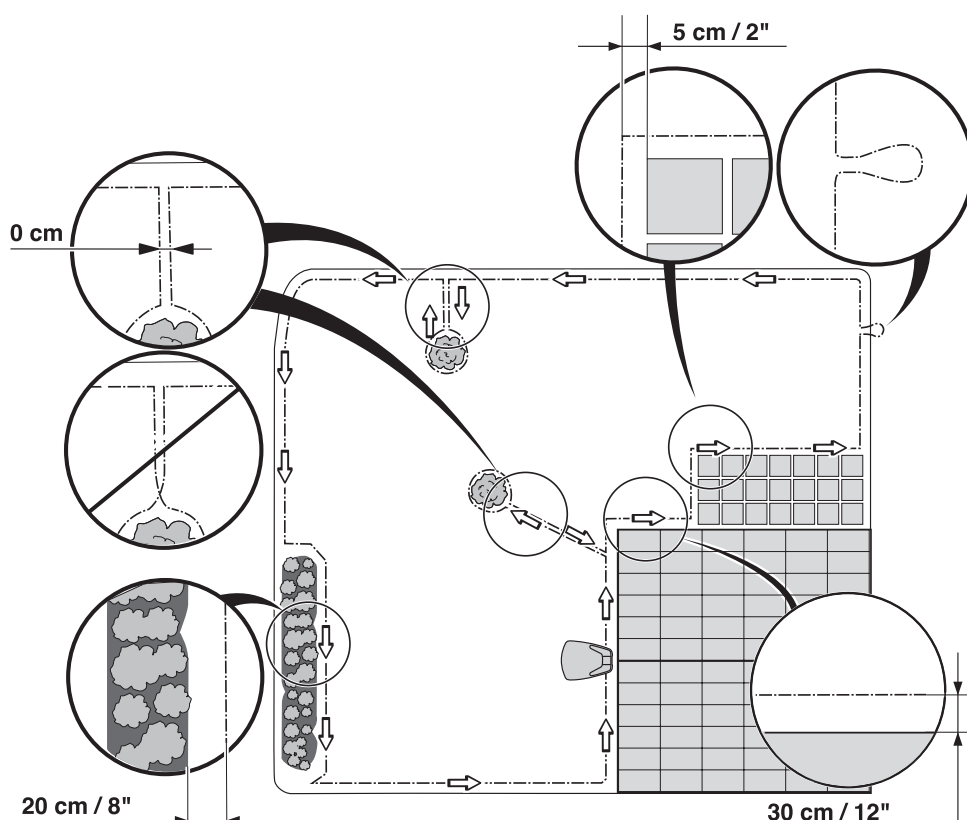
2. Interrare il cavo.

   È preferibile interrare il cavo perimetrale se si desidera diserbare o aerare il prato. All'occorrenza, è possibile combinare questi due metodi fissando con picchetti una parte del cavo perimetrale e interrando la parte rimanente. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga. Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale ad una profondità di almeno 1 cm e massimo 20 cm nel suolo.

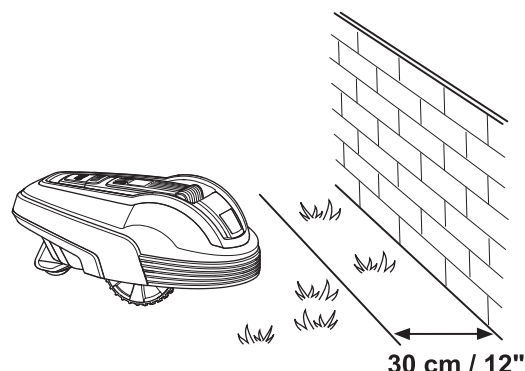
Scelta della posizione del cavo perimetrale

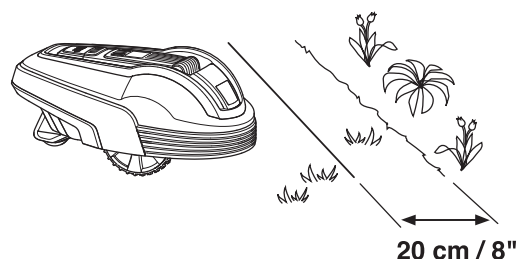
Il cavo perimetrale deve essere posizionato in modo da rispettare le seguenti condizioni:

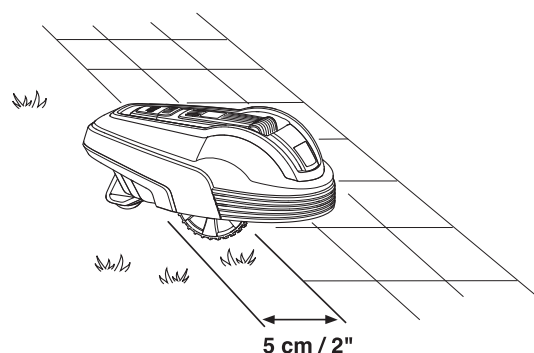
- Deve formare un anello intorno all’area di lavoro del robot rasaerba. Devono essere utilizzati solo cavi perimetrali originali. Sono appositamente progettati per resistere all’umidità del terreno che altrimenti potrebbe danneggiare facilmente i cavi.
- La distanza tra il robot rasaerba e il cavo in qualsiasi punto dell'intera area di lavoro non deve superare mai i 15 metri.
- La lunghezza totale del cavo perimetrale non supera i 250 metri.
- Devono essere disponibili 20 cm di cavo extra al quale collegare in seguito il cavo guida. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28.

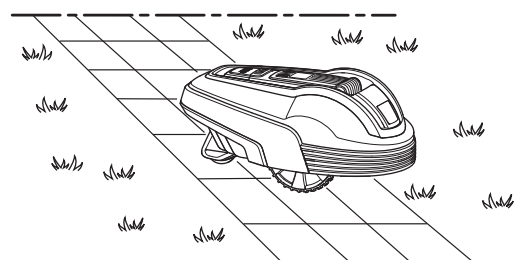
In base a ciò che si trova attorno all’area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dai vari ostacoli. L’illustrazione seguente mostra come posizionare il cavo perimetrale attorno all’area di lavoro e agli ostacoli. Usare l’astina di misurazione in dotazione per determinare la distanza corretta (vedere *2.1 Descrizione delle parti* a pagina 11).

Delimitazioni dell'area di lavoro

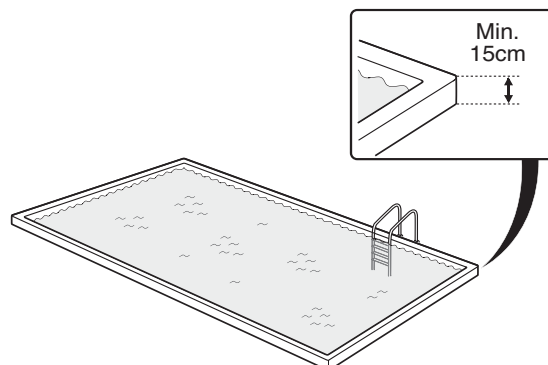
Se l’area di lavoro è delimitata da un ostacolo alto, ad esempio una parete o un muretto, sistemare il cavo perimetrale ad almeno 30 cm dall’ostacolo. In tal modo, il robot rasaerba non urta l’ostacolo e la scocca non si danneggia.

Non viene falciata l’area fino a circa 20 cm da un ostacolo fisso.

Se l’area di lavoro è delimitata da un fossetto, ad esempio quello di un’aiuola, o un ostacolo basso, ad esempio un cordolo (3 - 5 cm), il cavo perimetrale deve essere sistemato a 20 cm dal bordo dell’area di lavoro. In tal modo si evita che le ruote entrino nel fossetto o salgano sul cordolo.

Non viene falciata l’erba su un’area fino a circa 12 cm dal bordo di fossi/pietre.

Se l’area di lavoro è delimitata da un vialetto pavimentato o simile che si trova al livello del prato, si può lasciare che il robot rasaerba esca leggermente dal prato. In tal caso, il cavo di limitazione deve essere sistemato a 5 cm dal bordo del vialetto.

Tutta l’erba lungo i lati dei marciapiedi sarà tagliata.

Se l’area di lavoro è suddivisa da un vialetto pavimentato uniforme che si trova al livello del prato, si può lasciare che il robot rasaerba lo attraversi. Può essere utile sistemare il cavo di limitazione sotto le piastrelle oppure nella fuga fra le piastrelle.

Nota: il robot rasaerba non deve mai passare sopra ghiaia, pacciame o materiali simili che potrebbero danneggiarne le lame.

Importante

Se l’area di lavoro è in prossimità di corpi idrici, pendenze, dirupi o strade pubbliche, il cavo perimetrale deve essere dotato di una recinzione fissa supplementare o simile equipaggiamento. L'altezza deve essere almeno di 15 cm. Ciò serve ad evitare sempre che il robot rasaerba finisca fuori dall'area di lavoro.

Delimitazioni interne all'area di lavoro

Utilizzare il cavo perimetrale per delimitare internamente l'area di lavoro, creando isole intorno agli ostacoli sensibili agli urti, ad esempio aiuole, cespugli e fontane.

Non occorre delimitare con il cavo perimatrale gli ostacoli che resistono agli urti, ad esempio alberi e cespugli più alti di 15 cm. Quando il robot rasaerba urta uno di questi ostacoli, cambia direzione.

Per un funzionamento sicuro e silenzioso, è consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell’area di lavoro.

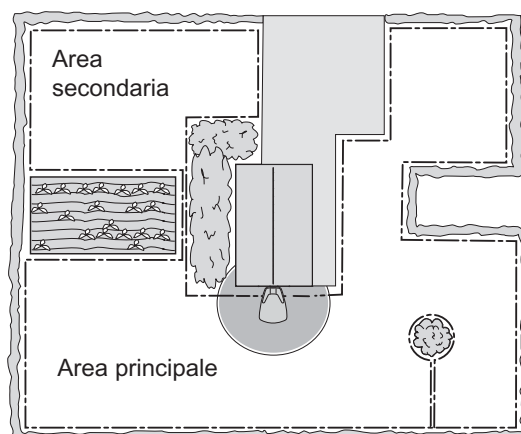
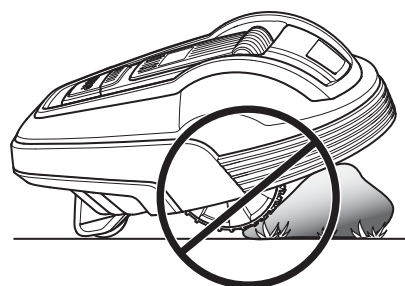
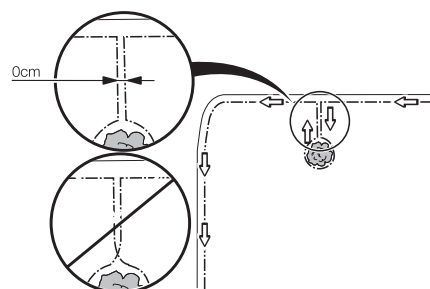
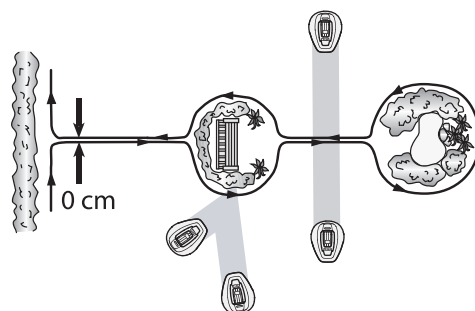
Sistemare il cavo fino all'ostacolo da delimitare, aggirarlo e riportare il cavo lungo il percorso precedente. Se si utilizzano picchetti, sistemare i cavi di andata e ritorno sotto lo stesso picchetto. Quando i cavi perimetrali verso e dall'isola sono disposti vicini tra loro, il robot rasaerba può passare sul cavo.

I cavi perimetrali di andata e ritorno da un’isola non devono incrociarsi.

Gli ostacoli leggermente in pendenza, come per esempio pietre o alberi grandi con radici sporgenti, devono essere delimitati con un’isola o rimossi. In caso contrario, il robot rasaerba può salire su questo tipo di ostacolo, danneggiando così le lame e/o restando incastrato.

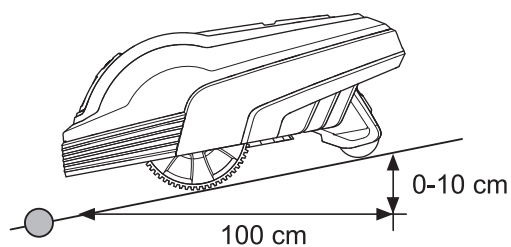
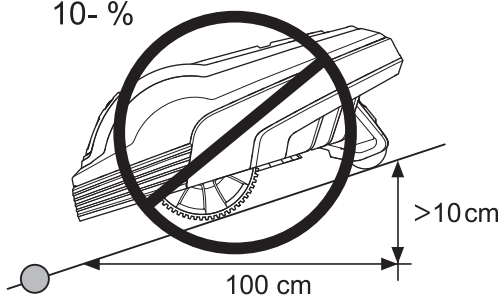
Aree secondarie

Se l'area di lavoro comprende due aree tra le quali il robot rasaerba ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Ne sono un esempio le pendenze del 25% o un passaggio più stretto di 150 cm. In tal caso, sistemare il cavo perimetrale intorno all'area secondaria in modo da formare un'isola esterna all'area principale.

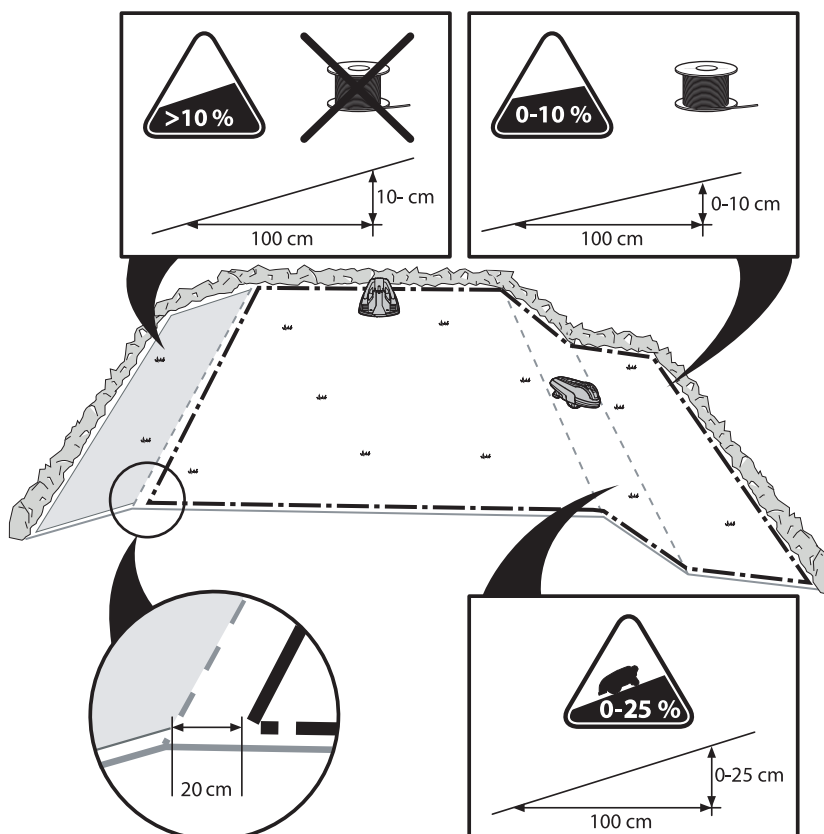
Il robot rasaerba deve essere trasferito manualmente dall’area principale alla secondaria quando si deve tagliare l’erba dell’area secondaria. È necessario ricorrere alla modalità operativa *MAN* quando il robot rasaerba non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere *5.1 Selezione della modalità operativa* a pagina 39. In questa modalità, il robot rasaerba non cerca mai la stazione di ricarica e continua a tagliare il prato finché la batteria non si esaurisce. Quando la batteria è scarica, il robot rasaerba si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Quindi, posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se dopo la ricarica si deve tagliare il prato dell'area di lavoro principale, è consigliabile passare alla modalità operativa Auto prima di collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.

Passaggi durante il taglio

Evitare di creare passaggi e aree lunghi e stretti (inferiori a 1,5 - 2 metri). Durante il taglio, il robot rasaerba può restare nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce.

Pendenze

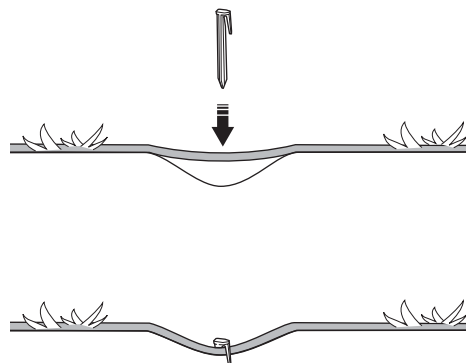
Il cavo permetrale può essere sistemato trasversalmente a una pendenza inferiore al 10 %.

Non sistemare il cavo permetrale trasversalmente a una pendenza superiore al 10 %, in quanto il robot rasaerba può avere difficoltà a girarsi. In tal caso, il rasaerba si ferma e visualizza il messaggio di guasto Fuori area di lavoro. Quanto detto vale soprattutto se il terreno è umido e sussiste il rischio di slittamento delle ruote.

Se invece è presente un ostacolo non sensibile agli urti, ad esempio una staccionata o una siepe fitta, il cavo di limitazione può essere sistemato anche trasversalmente a una pendenza superiore al 10 %.

Il robot rasaerba può tagliare superfici con una pendenza max di 25 cm per metro di lunghezza (25 %) all'interno dell'area di lavoro. Le superfici che presentano una pendenza maggiore devono essere delimitate con il cavo perimetrale.

Se alcune parti del perimetro dell'area di lavoro presentano una pendenza maggiore a 10 cm per metro di lunghezza (10 %), il cavo di limitazione deve essere sistemato sul terreno piano a circa 20 cm dall'inizio della pendenza.

Sistemazione del cavo perimetrale

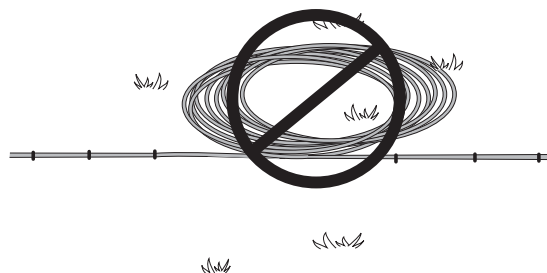
Se si intende aggraffare al suolo il cavo perimetrale, procedere come segue:

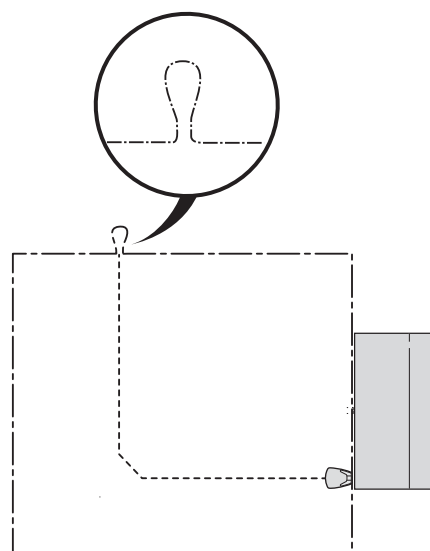
- Tagliare l'erba molto bassa con un rasaerba standard o un decespugliatore nel punto in cui verrà posato il cavo. In tal modo è più facile sistemare il cavo a contatto con il terreno e si riduce il rischio che il robot rasaerba tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.
- Controllare che il cavo perimetrale sia a contatto con il terreno e fissarlo con picchetti distanziati di circa 75 cm. Il cavo deve essere sempre a contatto con il terreno per evitare che venga tagliato prima che l'erba lo ricopra.

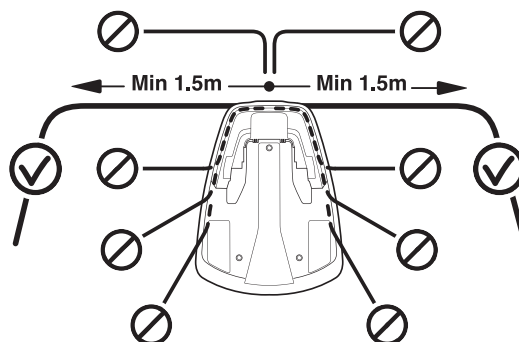
- Fissare i picchetti nel terreno con un martello. Fare attenzione quando si inseriscono le graffe e accertarsi che il cavo non sia sotto sforzo. Posare il cavo in modo da evitare angoli stretti.

Se il cavo perimetrale deve essere interrato, procedere come segue:

- Controllare che il cavo perimetrale sia interrato fra 1 e 20 cm di profondità. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga.

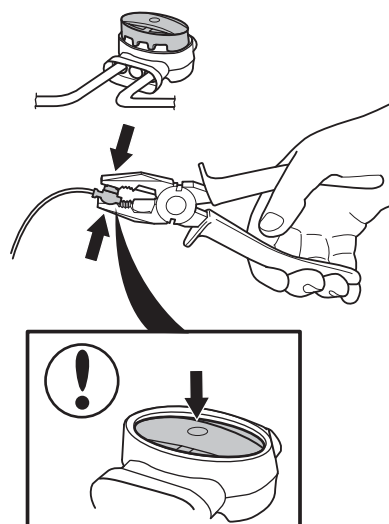
Usare l'astina di misurazione in dotazione come guida per l'installazione del cavo perimetrale. In questo modo è possibile impostare la distanza corretta tra il cavo perimetrale e il perimetro/ostacolo. L'astina di misurazione è separata dalla confezione.

> **Importante**
>
> **Il cavo supplementare non deve essere arrotolato all'esterno del cavo di limitazione. In caso contrario, potrebbe creare anomalie al robot rasaerba.**

Anello per il collegamento del cavo guida

Per facilitare il collegamento del cavo guida al cavo perimetrale, è consigliabile creare un anello con circa 20 cm di cavo perimetrale extra in corrispondenza del punto in cui sarà poi collegato il cavo guida. È consigliabile stabilire la collocazione del cavo guida prima di posizionare il cavo perimetrale. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28.

Sistemazione del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

Il cavo perimetrale deve essere allineato con l'estremità posteriore della stazione di ricarica e a una distanza minima di 1,5 metri da tale unità, sia a destra che a sinistra. Fare riferimento alla figura. Se il cavo perimetrale viene posato in un altro modo, il robot rasaerba potrà avere difficoltà a trovare la stazione di ricarica.

Applicazione di giunti al cavo perimetrale

Usare un giunto originale se il cavo perimetrale non è abbastanza lungo e occorre collegare altri cavi. Questi sono stagni e garantiscono un collegamento elettrico sicuro.

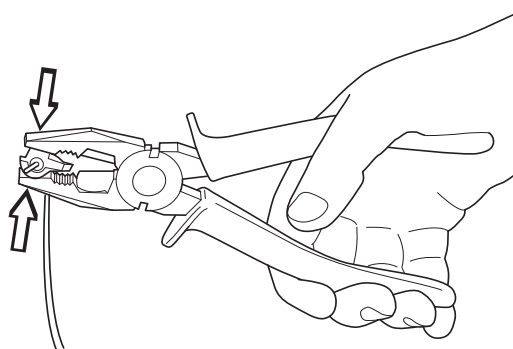
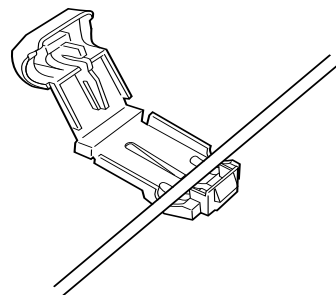
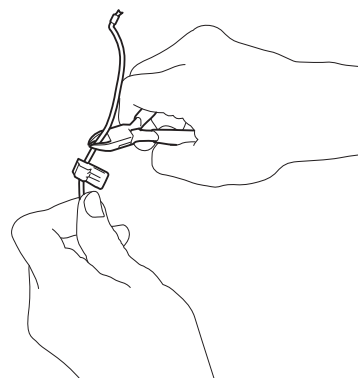
Inserire le estremità dei cavi nel giunto. Accertarsi che i cavi siano inseriti completamente nel giunto verificando che le estremità dei cavi siano visibili attraverso l’area trasparente sull’altro lato del giunto. Quindi premere a fondo il pulsante sul lato superiore del giunto. Usare un paio di pinze se il pulsante del giunto risulta difficile da premere soltanto con le dita.

Importante

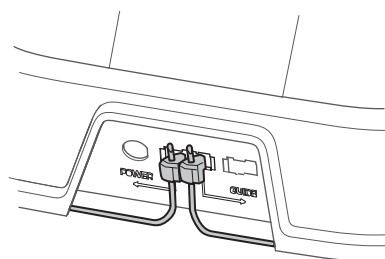
Cavi a doppino o un capocorda a vite isolato con nastro isolante non costituiscono giunzioni soddisfacenti. L’umidità del terreno provoca l’ossidazione dei giunti e, dopo un certo tempo, l’interruzione del circuito.

3.5 Collegamento del cavo perimetrale

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica:

> **Importante**
>
> **Il cavo di limitazione non deve essere incrociato in sede di collegamento alla stazione di ricarica. L'estremità destra del cavo deve essere collegata al connettore destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra al connettore sinistro.**

1. Inserire le estremità del cavo nei connettori:
   - Aprire il connettore.
   - Inserire il cavo nella scanalatura del connettore.
2. Chiudere i connettori con un paio di pinze. Premere finché non si sente un clic.

3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso di 1 o 2 cm su ogni connettore.

4. Inserire a pressione i connettori nei maschi A della stazione di ricarica.

   Controllare con cura che il connettore sia fissato correttamente.

> **Importante**
>
> **Il connettore destro deve essere collegato al terminale metallico destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra del cavo al connettore sinistro.**

3.6 Installazione del cavo guida

Il cavo guida è un cavo posato lontano dalla stazione di ricarica, per esempio verso una parte distante dell'area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, e collegato al cavo perimetrale.

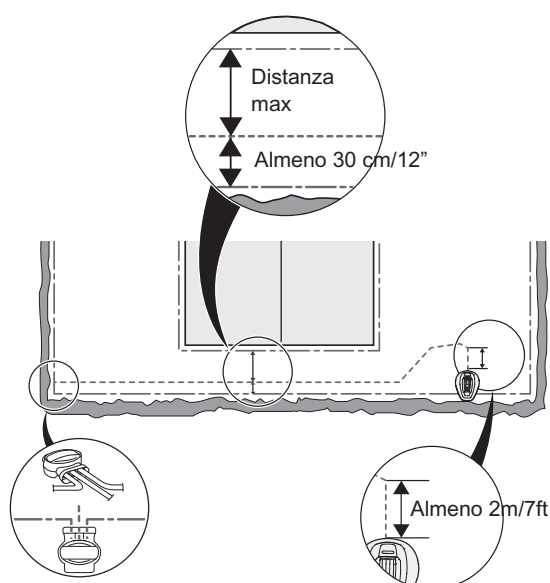
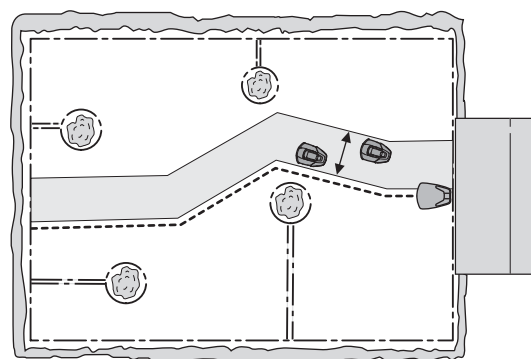
Il cavo guida viene utilizzato dal robot rasaerba per trovare la strada di ritorno alla stazione di ricarica, ma anche per dirigersi verso le zone più lontane del giardino.

Per garantire un taglio uniforme su tutto il prato, il robot rasaerba può seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica all'incrocio del cavo guida con il cavo perimetrale e iniziare a tagliare in quel punto. In base alla configurazione del giardino, occorrerà regolare la frequenza con cui il robot rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica. Vedere *6.6 Impostazioni* a pagina 51.

Il robot rasaerba lavora a distanze diverse dal cavo guida per ridurre il rischio di tracciare solchi quando lo segue in entrata e uscita dalla stazione di ricarica. L'area accanto al cavo usata dal robot rasaerba è chiamata Corridoio.

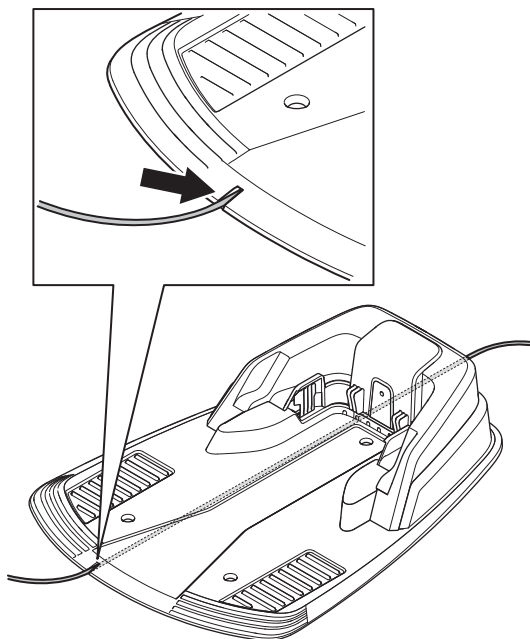
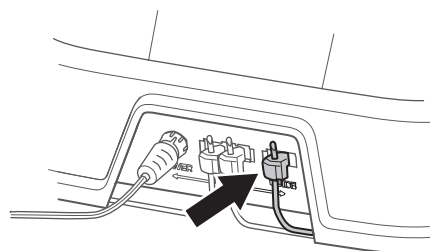
Il robot rasaerba si sposta sempre alla sinistra del cavo guida, frontalmente rispetto alla stazione di ricarica. Il corridoio si trova quindi a sinistra del cavo guida. Il corridoio è largo 50 cm. Durante l'installazione è quindi importante prevedere uno spazio libero minimo di 75 cm a sinistra del cavo guida e di 25 cm a destra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica.

Non è possibile posizionare il cavo guida a meno di 30 cm dal cavo perimetrale.

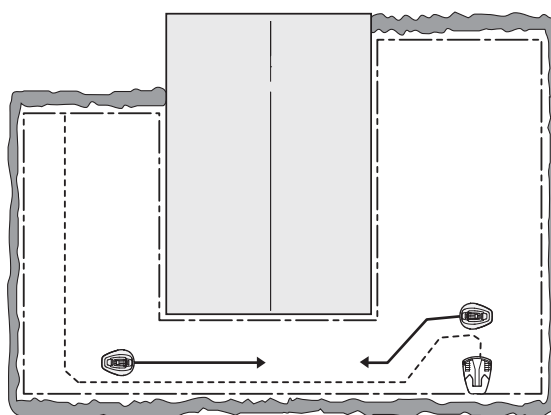
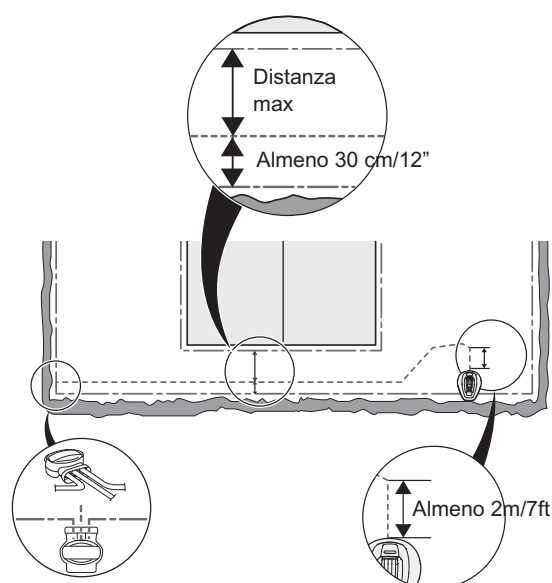
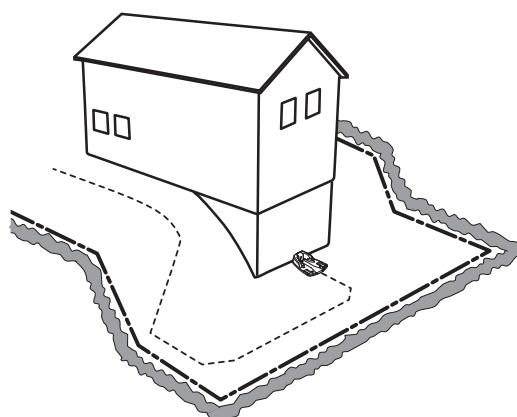
Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato al terreno con picchetti o interrato.

Importante

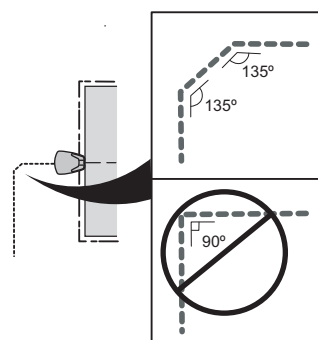
Accertarsi che ci sia sempre uno spazio libero minimo di 75 cm a sinistra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica.

Sistemazione e collegamento del cavo guida

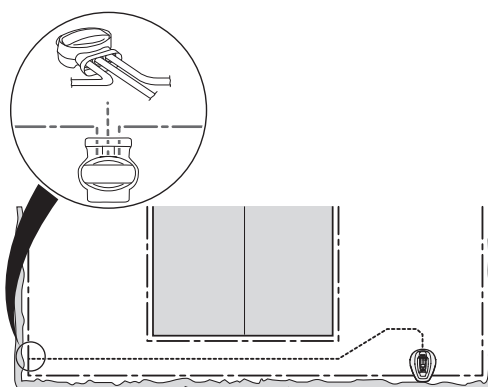
1. Condurre il cavo attraverso la feritoia nel lato inferiore della piastra del caricabatterie.

2. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate nella sezione *3.5 Collegamento del cavo perimetrale* a pagina 27. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con ‘guide’ (guida).

3. Fare uscire il cavo guida di almeno 2 metri dal bordo anteriore della piastra di ricarica.

   Se il cavo guida deve essere posato in un passaggio:

   - il robot rasaerba segue il lato del cavo guida, dallo stesso lato del cavo, da e verso la stazione di ricarica. Questo significa che il robot rasaerba si sposta sempre sul lato sinistro del cavo guida, frontalmente rispetto alla stazione di ricarica.

- Sistemare quindi il cavo guida nel passaggio in modo tale che il robot rasaerba abbia più spazio possibile per procedere. La distanza tra il cavo perimetrale e il cavo guida deve tuttavia essere di almeno 30 cm.

Se il cavo guida deve essere installato su una pendenza ripida, può essere utile posare il cavo obliquamente rispetto alla pendenza. In questo modo è più semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida sulla pendenza.

Posare il cavo in modo che non formi angoli stretti. Per il robot rasaerba diventa difficile seguire il cavo guida.

4. Condurre il cavo guida fino al punto del cavo perimetrale sul quale è stato precedentemente aggiunto un anello per facilitare il collegamento del cavo guida.
5. Tagliare l’anello sul cavo perimetrale usando per esempio un tagliafili.
6. Collegare il cavo guida al cavo di limitazione per mezzo di un giunto:

   Inserire il cavo perimetrale in ognuno dei fori del giunto. Inserire il cavo guida nel foro centrale del giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l’area trasparente sull’altro lato del giunto.

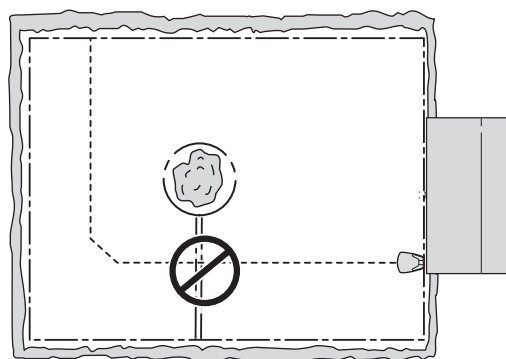
   Usare delle pinze per comprimere completamente il pulsante sul giunto.

   La scelta dei fori per collegare ciascun cavo può essere casuale.

7. Fissare il giunto al terreno con picchetti o interrarlo.

Importante

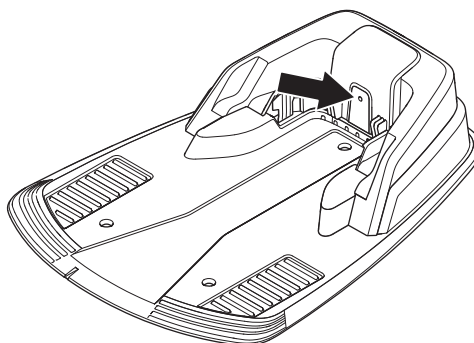
Il cavo guida non può attraversare il cavo perimetrale, per esempio un cavo perimetrale posato a isola.

Importante

Verificare che il cavo guida funzioni usando la funzione *Guida per calibrare* prima di usare il robot rasaerba. Vedere *3.8 Primo avviamento e calibratura* **a pagina 32.**

3.7 Controllo del cavo

Verificare il segnale del cavo controllando la spia sulla stazione di ricarica.

- Luce verde fissa = il segnale è buono.
- Luce blu lampeggiante = interruzione nel cavo perimetrale, segnale assente.
- Luce gialla lampeggiante = interruzione del cavo guida, segnale guida assente.
- Luce rossa lampeggiante = interruzione nella piastra dell'antenna della stazione di ricarica. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA per risolvere il problema. Vedere *MEMO* a pagina 4.
- Luce blu fissa = segnale debole. Questa situazione può essere dovuta all'anello perimetrale troppo lungo o al cavo danneggiato. Se il rasaerba funziona ancora, non costituisce un problema.
- Luce rossa fissa = guasto in una scheda a circuito stampato nella stazione di ricarica. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA per risolvere il problema. Vedere *MEMO* a pagina 4.

Vedere *9.2 Spia della stazione di ricarica* a pagina 66 se la luce della spia non è verde e fissa.

3.8 Primo avviamento e calibratura

Prima di usare il robot rasaerba, è necessario eseguire la sequenza di avviamento dal menu del robot rasaerba e una calibratura automatica del segnale guida. La calibratura è inoltre un utile strumento per verificare che l'installazione del cavo guida sia stata effettuata in modo tale da permettere al robot rasaerba di seguire facilmente il cavo guida dalla stazione di ricarica.

1. Posizionare l'interruttore principale su *1.*
2. Aprire lo sportello del pannello di comando premendo il pulsante **STOP**.

   Alla prima accensione il robot rasaerba, si attiva una sequenza di avviamento. Viene richiesto quanto segue:

   - Linguaggio
   - Formato ora
   - Ora corrente
   - Formato data
   - Data
   - Codice PIN a quattro cifre. Sono consentite tutte le combinazioni tranne 0000.

Importante

Usare *MEMO* a pagina 4 per annotare il codice PIN.

3. Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica come richiesto sul display. Premere il pulsante **START** e chiudere lo sportello. Il robot rasaerba avvierà ora la calibratura guida lasciando la stazione di ricarica e seguendo il cavo guida fino al punto in cui il cavo guida si collega con il cavo perimetrale e inizierà a tagliare da questo punto. Verificare che il rasaerba sia in grado di seguire il cavo guida fino in fondo.

   In caso contrario, ciò potrebbe dipendere da un'errata installazione del cavo guida. In tal caso, verificare che l'installazione sia stata eseguita come descritto nel capitolo *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28. Quindi eseguire una nuova calibratura. Vedere *6.6 Impostazioni* a pagina 51.

   Per R70Li, è anche possibile ridurre la larghezza della guida in modo che il robot rasaerba possa seguire il cavo guida anche in passaggi molto stretti. Vedere *6.4 Giardino, R70Li* a pagina 45. Usare la funzione Test USCITA per eseguire una nuova calibratura sul modello R70Li. Vedere *6.4 Giardino, R70Li* a pagina 45.

3.9 Verifica dell’aggancio alla stazione di ricarica

Prima di usare il robot rasaerba, verificare che quest'ultimo sia in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci senza problemi alla stazione di ricarica. Eseguire il test descritto di seguito.

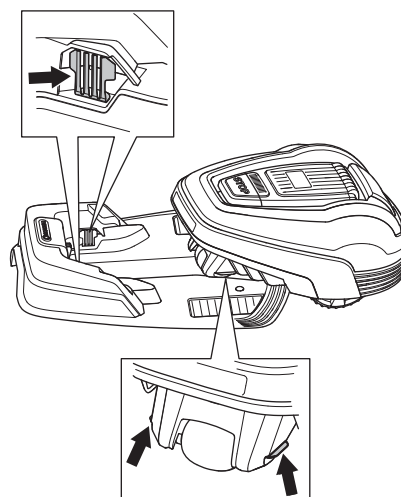
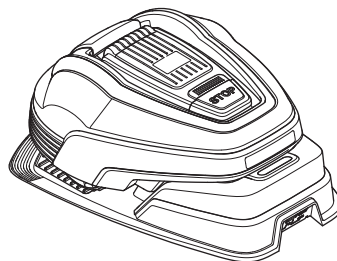
1. Aprire lo sportello del pannello di comando premendo il pulsante **STOP**.
2. Posizionare il robot rasaerba accanto al punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale. Posizionare il robot rasaerba a circa 2 metri dal cavo guida, rivolto verso il cavo guida.
3. Selezionare la modalità *Home* premendo il tasto con il simbolo casa e premere *OK* quando il cursore è su *Home*. Premere **Start** e chiudere lo sportello.
4. Verificare che il robot rasaerba segua il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci alla stazione di ricarica. Il test può dirsi superato con successo solo se il robot rasaerba è in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo. Se il robot rasaerba non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al robot rasaerba occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica. In tal caso, verificare che la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni contenute nei Capitoli 3.2, 3.4 e 3.6.
5. Il robot rasaerba rimarrà nella stazione di ricarica finché non si seleziona la modalità operativa *Auto* o *Man*. Vedere *5.1 Selezione della modalità operativa* a pagina 39.

Il sistema di guida deve prima essere calibrato per ottenere risultati soddisfacenti dal test descritto sopra. Vedere *3.8 Primo avviamento e calibratura* a pagina 32.

4. Uso previsto

4.1 Ricarica di una batteria scarica

Se il robot rasaerba GARDENA è nuovo oppure è rimasto inutilizzato per molto tempo, la batteria è scarica e deve essere ricaricata prima di avviarlo. L'operazione di ricarica può richiedere da 80 a 100 minuti circa.

1. Portare l'interruttore principale in posizione *1*.
2. Posizionare il rasaerba nella stazione di ricarica. Aprire il coperchio e inserire il robot rasaerba più a fondo possibile per garantire il contatto tra il rasaerba e la stazione di ricarica.
3. Il display mostra un messaggio che indica che la carica è in corso.

Avvertenza

Leggere attentamente le norme di sicurezza prima di avviare il.

Avvertenza

Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non infilare mai le mani o i piedi sotto la scocca né avvicinarle se il motore è acceso.

4.2 Utilizzo del timer

Per garantire i migliori risultati di taglio, l'erba non deve essere tagliata troppo spesso. Utilizzare la funzione timer (vedere *6.3 Timer* a pagina 44) per evitare un prato calpestato. Quando si imposta il timer, calcolare che il robot rasaerba taglia circa 45 m^2 per ora e giorno (circa 30 m^2 per GARDENA R40Li).

Esempio

Se l'area di lavoro è di 360 m^2, il robot rasaerba deve essere in funzione per 8 ore al giorno (circa 12 ore per GARDENA R40Li). I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

> **Importante**
>
> **Nei luoghi dove sono normalmente presenti bambini, animali o altri oggetti che potrebbero essere danneggiati dalle lame rotanti sul prato, utilizzare il timer per evitare che il rasaerba entri in funzione.**

Le impostazioni di fabbrica del timer sono 07:00-23:00 (07:00-22:00 per GARDENA R40Li) e il rasaerba è impostato per entrare in funzione ogni giorno della settimana. Questa impostazione è adatta per un'area di lavoro di circa 700 m^2 (400 m^2 per GARDENA R40Li).

Se le dimensioni dell'area di lavoro lo permettono, la qualità dell'erba può migliorare ulteriormente se viene tagliata ogni due giorni invece di qualche ora al giorno. Inoltre, è consigliabile lasciare riposare l'erba per almeno tre giorni al mese.

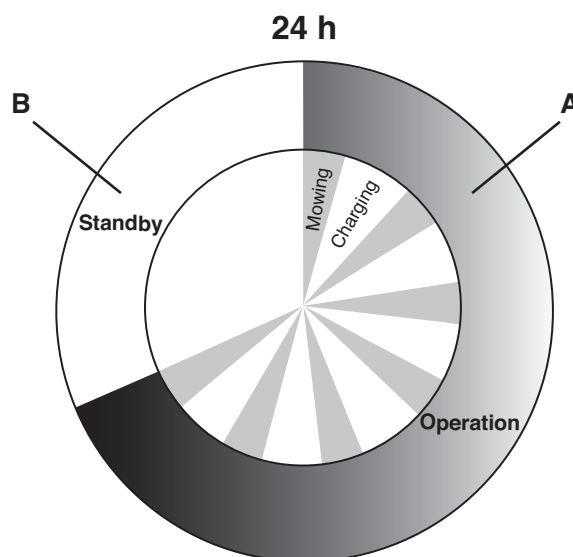
Standby

Se l'impostazione del timer è divisa in due periodi di lavoro, il periodo di pausa può essere diviso in più periodi. Il periodo massimo di esercizio non può tuttavia superare le 8 ore (11 ore per GARDENA R40Li). Il periodo di standby può essere, per esempio, una buona occasione per innaffiare o giocare sul prato.

Esempio 1

I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti ad GARDENA R40Li, ma il principio è lo stesso per GARDENA R70Li.

Orario di lavoro 1: 07:00 - 22:00

Giorni della settimana: tutti

R40Li

Funzionamento	**A = Max 13 h**
In carica/Standby	**B = Min 11 h**

R70Li

Funzionamento	**A = Max 16 h**
In carica/Standby	**B = Min 8 h**

Le impostazioni di fabbrica prevedono che il robot rasaerba inizi a tagliare il prato alle 07:00. Il rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 20:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 7:00.

Se l'impostazione del timer è divisa in due periodi di lavoro, il periodo di standby può essere diviso in più periodi. Tuttavia, la durata totale di standby deve essere di almeno 8 ore (11 ore per GARDENA R40Li).

Esempio 2

I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti ad GARDENA R40Li, ma il principio è lo stesso per GARDENA R70Li.

Orario di lavoro 1: 06:00 - 16:00

Orario di lavoro 2: 20:00 - 23:00

Giorni della settimana: tutti

Il robot rasaerba lavorerà tra le 06:00 e le 16:00. Riprende a tagliare alle 20:00, ma si ferma alle 22:00 per rimanere nella stazione di ricarica e riprendere a tagliare alle 06:00.

R40Li

Funzionamento	**A + C = Max 13 h**
In carica/Standby	**B + D = Min 11 h**

R70Li

Funzionamento	**A + C = Max 16 h**
In carica/Standby	**B + D = Min 8 h**

	GARDENA R40Li	GARDENA R70Li
Tempo di utilizzo max.	13 h	16 h
Tempo di standby min.	11 h	8 h
Superficie/h/giorno	30 m^2	45 m^2

I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

4.3 Avviamento

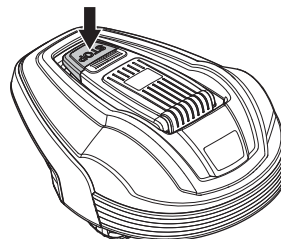
1. Portare l’interruttore principale in posizione *1*.
2. Premere il tasto **STOP** per aprire lo sportello del pannello di comando.
3. Inserire il codice PIN.
4. Premere il pulsante di avviamento.
5. Chiudere il coperchio entro 10 secondi.

Se il robot rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica, lascerà quest'ultima quando la batteria sarà completamente carica e se il timer è impostato in modo tale da permettere il funzionamento del rasaerba.

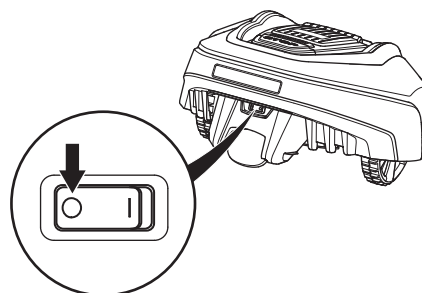
Prima dell’avvio del disco a lame, vengono emessi 5 segnali acustici per 2 secondi.

4.4 Arresto

1. Premere il tasto **STOP**.

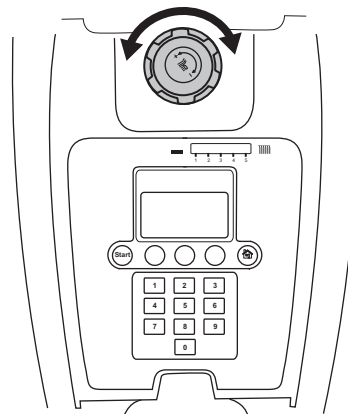
   Il robot rasaerba si ferma, il motore delle lame si spegne e lo sportello del pannello di comando si apre.

4.5 Spegnimento

1. Premere il tasto **STOP**.
2. Portare l’interruttore principale in posizione *0*.

Spegnere sempre il robot rasaerba con l'interruttore principale se è necessaria manutenzione o se il robot rasaerba deve essere usato all'esterno dell'area di lavoro.

4.6 Regolazione dell’altezza di taglio

L’altezza di taglio può essere impostata fra i segni MIN (2 cm) e MAX (5 cm).

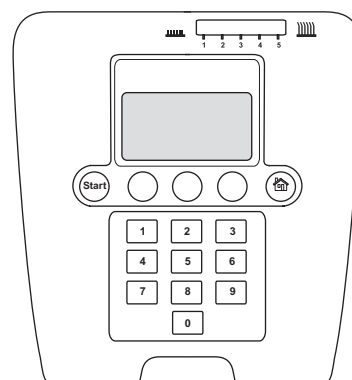
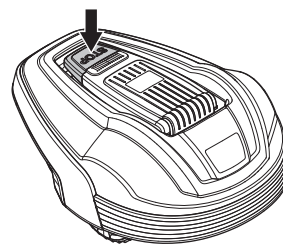
Per regolare l’altezza di taglio:

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot rasaerba e aprire il coperchio.
2. Ruotare la manopola di regolazione dell’altezza nella posizione desiderata. La posizione selezionata è indicata dalla colonna arancione visibile nella finestrella accanto alla manopola.
   - Ruotare in senso antiorario per aumentare l’altezza di taglio.
   - Ruotare in senso orario per ridurre l’altezza di taglio.

Importante

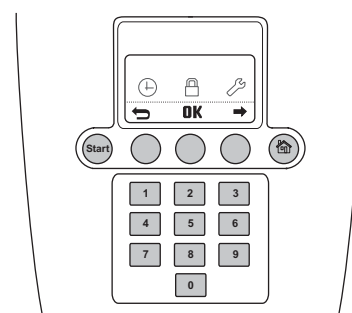
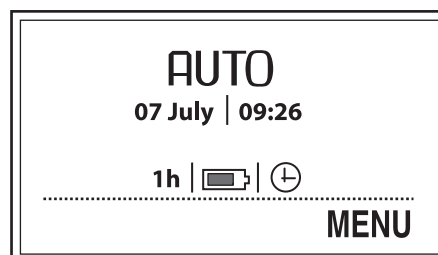
Nella prima settimana dopo una nuova installazione, l’altezza di taglio deve essere impostata su MAX per evitare di danneggiare il cavo. Dopo questo periodo, l’altezza di taglio può essere ridotta gradualmente ogni due settimane fino a raggiungere l’altezza di taglio desiderata.

5. Pannello di comando

Dal pannello di comando si gestiscono tutti i comandi e le impostazioni del robot rasaerba GARDENA. L’accesso a tutte le funzioni avviene tramite diversi menu.

Il pannello di comando comprende un display e una tastiera. Tutte le informazioni sono visualizzate sul display e tutti i dati si inseriscono per mezzo dei tasti.

Quando è stato premuto il pulsante di arresto e viene aperto il coperchio, viene visualizzata la finestra operativa contenente l’orologio, la modalità operativa selezionata, il numero di ore di taglio, lo stato della batteria e le impostazioni del timer.

- L’orologio mostra l’ora esatta.
- La data mostra il giorno corrente.
- Il numero di ore di esercizio visualizzato indica le ore di esercizio del robot rasaerba dal giorno di produzione. Le ore di esercizio comprendono sia le ore di taglio che quelle impiegate nella ricerca della stazione di ricarica del robot rasaerba.
- Le diciture *AUTO, MAN* o *HOME indicano* la modalità di funzionamento selezionata.
- Lo stato della batteria mostra l’autonomia residua della batteria.
- L’icona dell’orologio indica l’avvenuta configurazione delle impostazioni del timer. Il simbolo dell'orologio è nero se il robot rasaerba non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni del timer ed è bianco se il rasaerba può tagliare.
- La dicitura *MENU* illustra che il menu principale può essere raggiunto premendo il pulsante a scelta multipla al di sotto del testo.

La tastiera è formata da quattro gruppi di tasti:pulsante di selezione modalità operativa, pulsanti a scelta multipla, numeri e pulsante di avviamento.

5.1 Selezione della modalità operativa

Il pulsante di selezione della modalità operativa è rappresentato da una casa. Alla pressione del pulsante, la modalità operativa selezionata è visualizzata sul display. Premendo più volte consecutivamente il pulsante, è possibile scegliere tra tre diverse modalità operative.

1. **HOME**:
   Consente di inviare il robot rasaerba alla stazione di ricarica. L’unità resta in tale modalità finché non viene selezionata un’altra modalità operativa. Viene visualizzato il testo *Home* nella finestra operativa. Quando la batteria è completamente carica, il robot rasaerba resta parcheggiato nella stazione di ricarica. Quando la selezione di funzionamento passa in AUTO, il robot rasaerba lascia la stazione di ricarica e ricomincia a essere operativo.

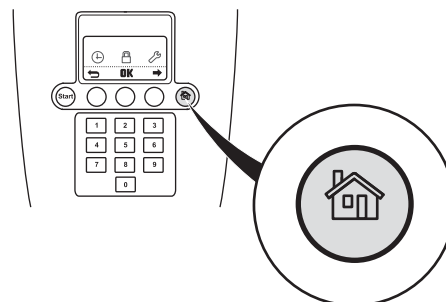
   È possibile utilizzare la modalità Home dopo una nuova installazione o dopo aver effettuato delle modifiche all'installazione esistente per verificare che il robot rasaerba sia in grado di seguire il cavo guida e agganciarsi alla stazione di ricarica. Vedere*3.9 Verifica dell’aggancio alla stazione di ricarica* a pagina 33.

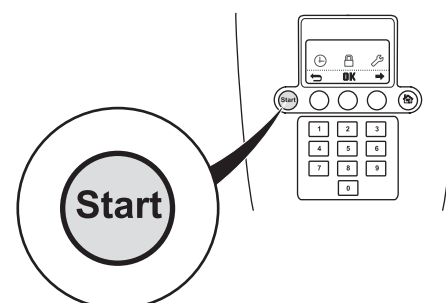
2. **AUTO:**
   È la modalità operativa automatica standard in cui il robot rasaerba taglia e si ricarica automaticamente.

3. **MAN:**
   Per tagliare l’erba nelle aree secondarie (vedere *3.4 Installazione del cavo perimetrale* a pagina 21), utilizzare la modalità *MAN*.

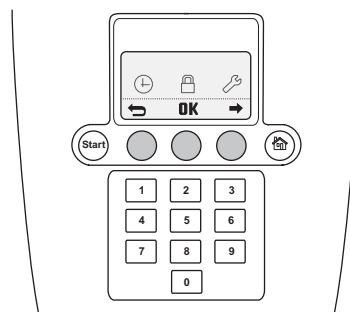
   Se viene selezionato *MAN* e il robot rasaerba viene avviato quando è sul prato, taglia il prato finché non si esaurisce la batteria. Quindi si arresta e viene visualizzato il messaggio “*Necessita carica manuale*”. Il robot rasaerba deve essere quindi trasportato manualmente alla stazione di ricarica e avviato manualmente dopo la ricarica.

   Se il robot rasaerba si carica in modalità *MAN*, si ricarica completamente, si sposta di circa 20 cm dalla stazione di ricarica e quindi si arresta. Ciò indica che è carico e pronto per iniziare a tagliare.

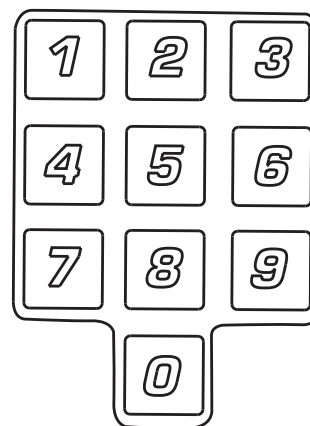
   Se dopo la ricarica si deve tagliare il prato dell'area di lavoro principale, è consigliabile passare alla modalità operativa Auto prima di collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.

Importante

Premere sempre il pulsante START prima di chiudere lo sportello per avviare il robot rasaerba. Se il pulsante START non viene premuto, si sente un segnale acustico e il robot rasaerba non entrerà in funzione.

5.2 Pulsanti a scelta multipla

I tre pulsanti a scelta multipla offrono diverse funzioni, che dipendono tra le altre cose dalla propria posizione nella struttura dei menu. La funzione del pulsante è indicata nella parte inferiore del display.

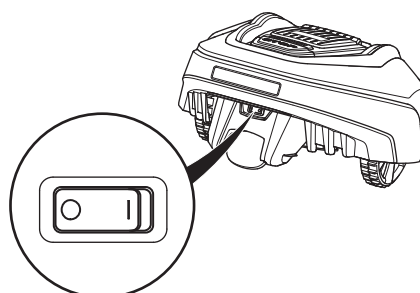
Esempio: se ci si trova nel menu principale, il pulsante di sinistra può essere usato per tornare indietro, il pulsante centrale conferma le selezioni e il pulsante di destra permette di scorrere il menu.

5.3 Numeri

I tasti numerici vengono usati per esempio per immettere il codice PIN o le impostazioni di orario.

I tasti numerici possono inoltre essere usati per immettere una combinazione di numeri come scelta rapida per i vari menu. Per ulteriori informazioni sulle combinazioni di numeri, vedere *6.1 Menu principale* a pagina *41.*

5.4 Interruttore principale

Portare l’interruttore principale in posizione *1* per avviare il robot rasaerba.

Portare l'interruttore principale in posizione *0* quando il rasaerba non è in uso o vengono eseguiti lavori sul disco a lame.

Quando l'interruttore principale è impostato sulla posizione *0* i motori del rasaerba non si avviano.

6. Opzioni dei menu

6.1 Menu principale

Il menu principale per GARDENA R40Li offre tre opzioni:

- *Timer*
- *Sicurezza*
- *Impostazioni*

Il menu principale per GARDENA R70Li offre quattro opzioni:

- *Timer*
- *Giardino*
- *Sicurezza*
- *Impostazioni*

Ogni opzione comprende diversi sottomenu. Attraverso questi ultimi si accede a tutte le funzioni di impostazione del robot rasaerba.

Scorrere i menu

Esplorare il menu principale e i sottomenu con i pulsanti a scelta multipla. Immettere valori e orari con i tasti numerici e confermare ciascuna selezione con il pulsante a scelta multipla contrassegnato con OK.
Premere il pulsante a scelta multipla con la freccia di ritorno per tornare indietro di un passo nel menu o tenere premuto il pulsante di selezione modalità operativa per 2 secondi per tornare direttamente al menu principale.

Serie numerica

È possibile usare una combinazione di numeri per scegliere rapidamente una data funzione.

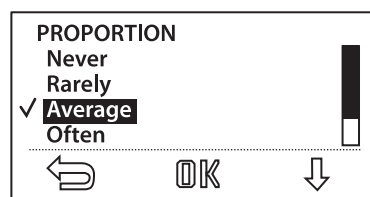
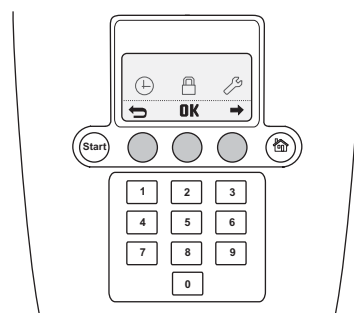
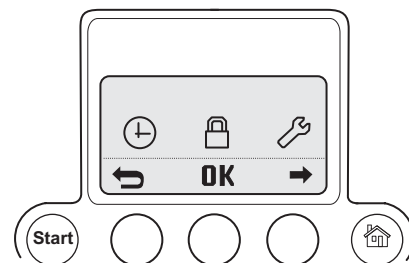
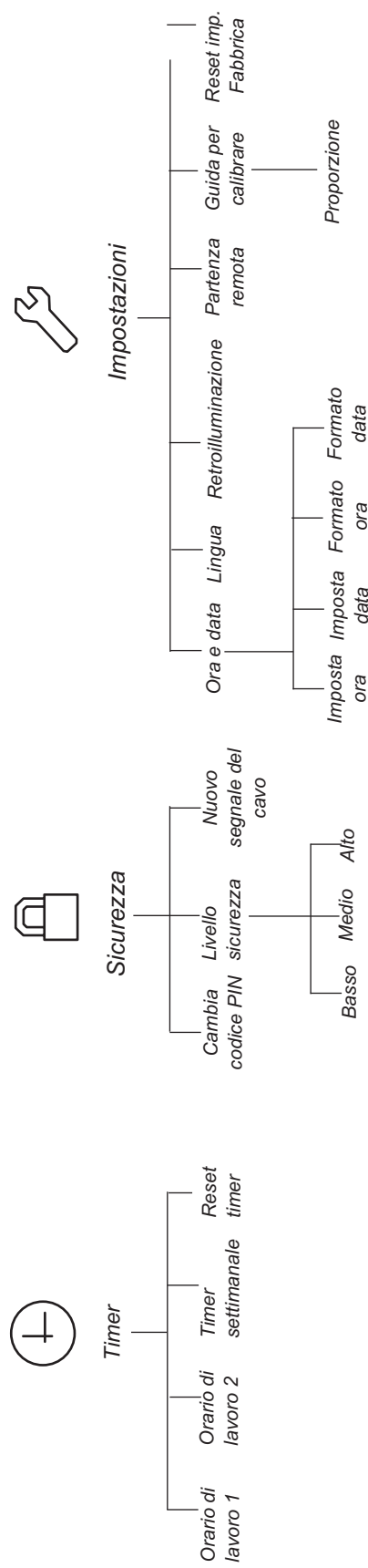
La prima cifra indica l’opzione selezionata nel menu principale. La seconda cifra indica l’opzione selezionata nel primo sottomenu ecc.

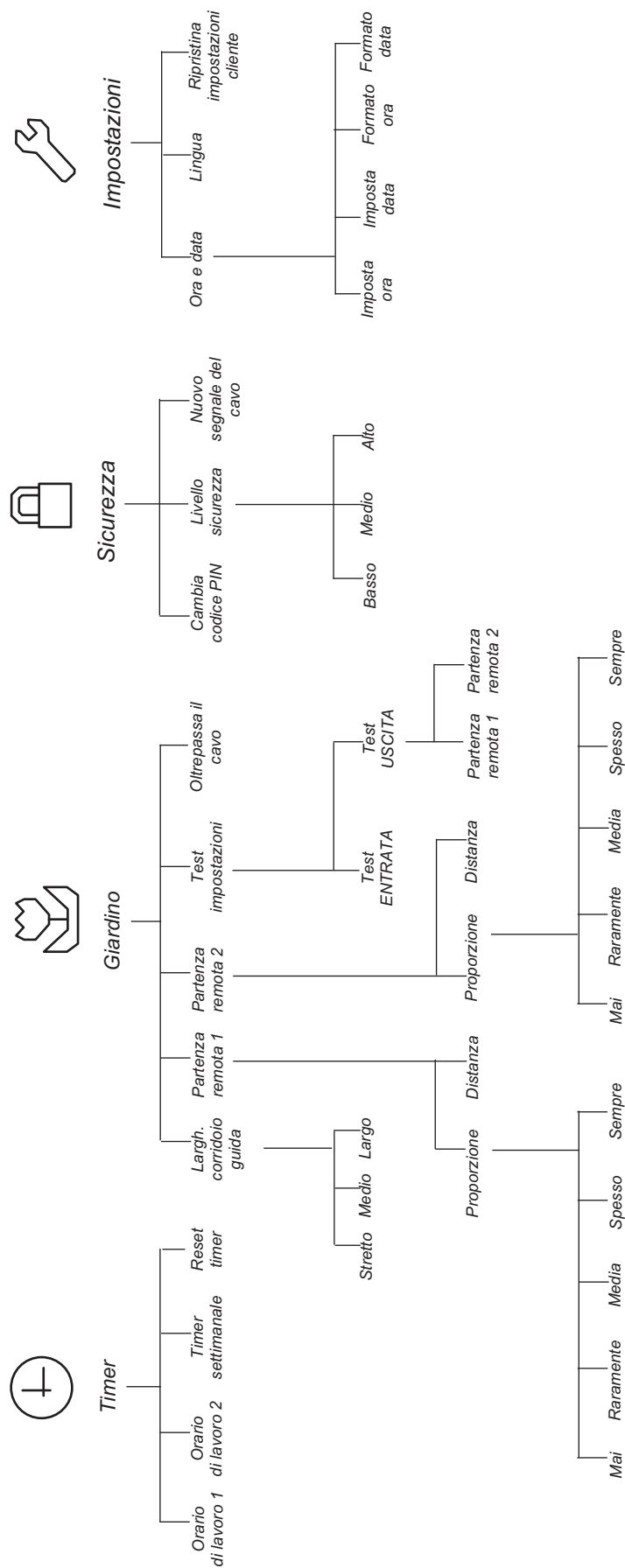
Per esempio: premendo **1** e **3** in sequenza nel menu principale, compare il sottomenu *Giorni della settimana*.

Nei paragrafi alle pagine seguenti, le serie numeriche di ogni funzione sono indicate fra parentesi.

Sottomenu

Alcuni sottomenu contengono opzioni contrassegnate da un segno di spunta a sinistra. Ciò significa che queste opzioni sono selezionate.

In alcuni sottomenu vengono visualizzate delle informazioni a destra di determinate righe. Queste informazioni indicano la selezione effettuata nella funzione corrispondente.

6.2 Struttura dei menu GARDENA R40Li

6. OPZIONI DEI MENU

GARDENA R70Li

6.3 Timer

Per garantire i migliori risultati di taglio, l’erba non deve essere tagliata troppo spesso. Per questo è importante limitare il tempo di esercizio con la funzione timer se l’area di lavoro è inferiore all’area di lavoro max del robot rasaerba. Se il robot rasaerba taglia eccessivamente l'erba, questa può appiattirsi. Inoltre, il robot rasaerba è soggetto a inutile usura.

La funzione Timer è utile anche per definire gli orari in cui il robot rasaerba non deve tagliare il prato, ad esempio mentre i bambini giocano in giardino.

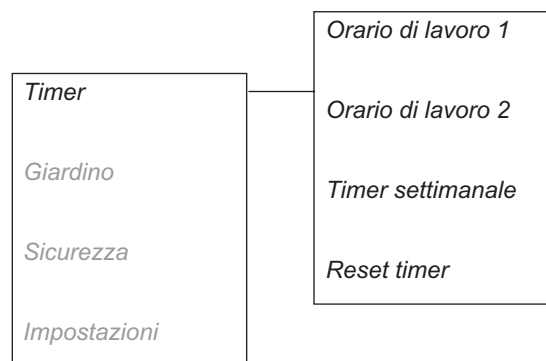
Le impostazioni di fabbrica del timer sono 07:00 - 23:00 (07:00-22:00 per GARDENA R40Li) e il rasaerba è impostato per entrare in funzione ogni giorno della settimana. Solitamente, questa impostazione è adatta per un'area di lavoro di 700 m^2 (400 m^2 per GARDENA R40Li).

Quando si imposta il timer, calcolare che il robot rasaerba taglia circa 45 m^2 per ora e giorno (30 m^2 per GARDENA R40Li).

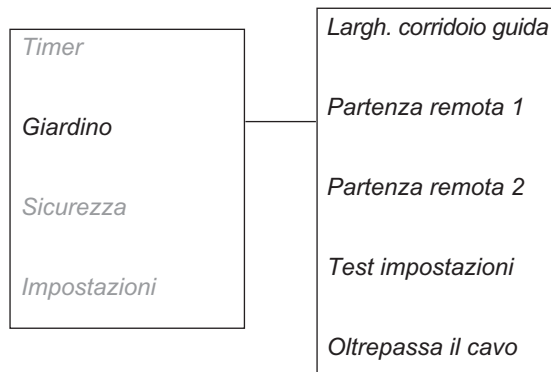
- ***Orario di lavoro 1***
  per impostare gli orari di avviamento e arresto per il periodo operativo 1. Immettere ciascun orario richiesto in ore e minuti e premere **OK** per confermare l’ora immessa.
- ***Orario di lavoro 2***
  per impostare gli orari di avviamento e arresto per il periodo operativo 2. Immettere ciascun orario richiesto in ore e minuti e premere **OK** per confermare l’ora immessa.
- ***Timer settimanale***
  per selezionare i giorni in cui il robot rasaerba deve funzionare. Il rasaerba lavorerà nei giorni selezionati con un segno di spunta.
- ***Reset timer***
  per riportare tutti i valori alle impostazioni di fabbrica.

Per disattivare il Orario di lavoro 1 o il Orario di lavoro 2, inserire l’ora 00:00 - 00:00 per riportare il timer su --:-- - --:--.

L’icona dell’orologio viene visualizzata sulla pagina iniziale una volta configurate le impostazioni del timer. Il simbolo dell'orologio è nero se il robot rasaerba non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni del timer ed è bianco se il rasaerba può tagliare.

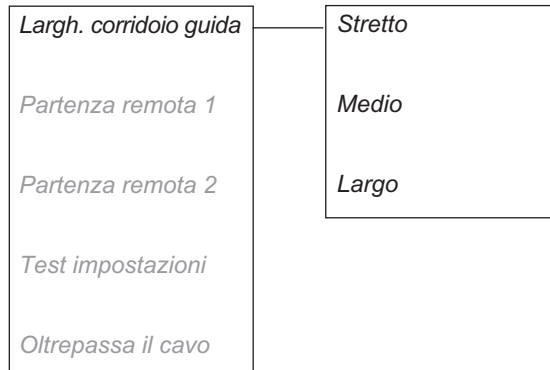
Il rasaerba prevede un periodo di standby predefinito di almeno 8 ore al giorno (11 ore per GARDENA R40Li). Il robot rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica durante questo periodo. Vedere *4.2 Utilizzo del timer* a pagina 35.

6.4 Giardino, R70Li

Le seguenti impostazioni operative sono disponibili tramite questa selezione nel menu principale.

- ***Largh. corridoio guida***
  per selezionare la distanza dal cavo guida che il robot rasaerba può raggiungere quando lo segue in entrata e uscita dalla stazione di ricarica.
- ***Partenza remota 1***
  per controllare il robot rasaerba in modo che possa raggiungere più facilmente le parti più lontane del giardino.
- ***Partenza remota 2***
  per controllare il robot rasaerba in modo che possa raggiungere più facilmente le parti più lontane del giardino.
- ***Test impostazioni***
  per verificare le impostazioni precedenti.
- ***Oltrepassa il cavo***
  per impostare la distanza sul cavo perimetrale che il robot rasaerba deve percorrere prima di tornare indietro.

Per esempi delle impostazioni del giardino, vedere *7. Esempio di giardino* a pagina 54.

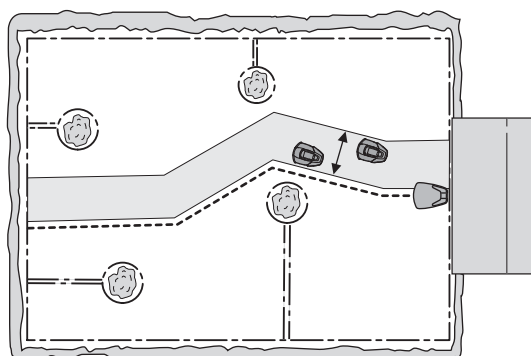
Largh. corridoio guida

La larghezza del corridoio guida misura la distanza dal cavo guida che il robot rasaerba può raggiungere quando lo segue in entrata e uscita dalla stazione di ricarica. L'area accanto al cavo usata dal robot rasaerba è chiamata Corridoio.

Il robot rasaerba ha un'impostazione predefinita per i corridoi di larghezza media. Per ridurre ulteriormente il rischio di tracciare solchi, si consiglia di selezionare un corridoio largo nelle aree di lavoro in cui ciò è possibile.

Importante

Usare sempre un corridoio guida il più largo possibile. L'impostazione Stretto deve essere usata solo quando non è possibile usare nessuna altra impostazione nell'area di lavoro in questione.

Largo
In un corridoio largo, il robot rasaerba taglia a diverse distanze dal cavo guida.

Un giardino aperto e senza passaggi stretti dovrebbe avere un corridoio largo per ridurre al minimo il rischio di tracciare solchi.

Medio

In un corridoio di larghezza media, il robot rasaerba marcia sia vicino sia lontano dal cavo guida, ma non altrettanto lontano quanto con la selezione del corridoio largo.

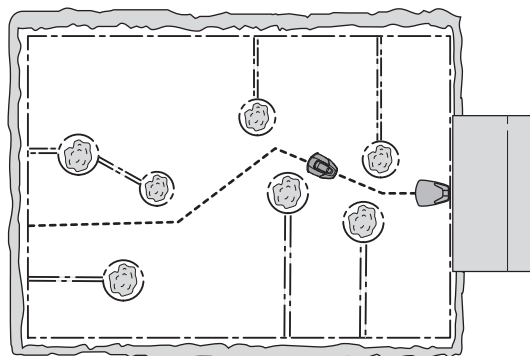
L'impostazione a corridoio medio deve essere usata per un giardino con ostacoli vicini al cavo guida e/o passaggi che non permettono un corridoio largo.

Stretto

Con un corridoio stretto, il robot rasaerba segue strettamente il cavo guida.

L'impostazione Stretto per il corridoio normalmente non è consigliata, ma in un giardino con uno o più passaggi stretti il corridoio stretto può essere l'unica scelta. L'impostazione Stretto per il corridoio aumenta il rischio di tracciare solchi lungo il cavo guida.

Importante

La distanza tenuta dal robot rasaerba dal cavo guida varia secondo il layout dell'area di lavoro. Usare la funzione *Test ENTRATA* **per accertarsi che sia possibile usare le impostazioni di corridoio largo nel giardino in questione.**

Partenza remota 1

Una funzione importante del cavo guida è la capacità di guidare, se necessario, il robot rasaerba verso aree remote del giardino. Questa funzione è molto utile in giardini in cui, per esempio, le parti anteriore e posteriore siano unite da un passaggio stretto.

Con questa funzione attivata, (con qualsiasi opzione selezionata, tranne *Mai*) il robot rasaerba a volte seguirà il cavo guida dalla stazione di ricarica all'area remota e inizierà a tagliare in questo punto.

• *Proporzione*

La frequenza con la quale il robot rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica viene selezionata come proporzione del numero totale di volte che lascia la stazione di ricarica. In tutte le altre occasioni, il robot rasaerba lascia la stazione di ricarica nel modo standard e inizia a tagliare.

È possibile selezionare le cinque opzioni seguenti.

- Mai (0 %)
- Raramente (circa 20 %)
- Mediamente (circa 50 %)
- Spesso (circa 80 %)
- Sempre (100 %)

Selezionare la percentuale che corrisponde alle dimensioni dell'area remota rispetto all'area totale di lavoro. Se l'area remota è, per esempio, più piccola della metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Raramente.* Se l'area remota è, per esempio, pari alla metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Mediamente.* Fare il confronto con gli esempi del capitolo *7. Esempio di giardino* a pagina 54.

L'impostazione predefinita è *Raramente.*

• *Distanza*

Immettere la distanza in metri lungo il cavo guida dalla stazione di ricarica fino all'area remota in cui il robot rasaerba inizia a tagliare.
Consiglio: usare la funzione *Test USCITA* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del robot rasaerba.

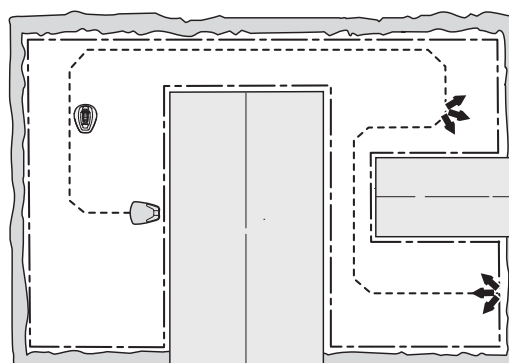
Partenza remota 2

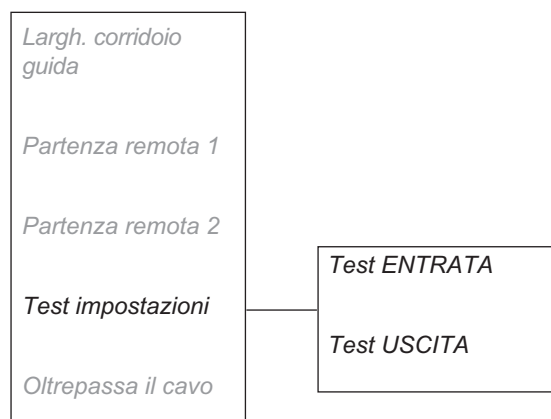
Se l'area di lavoro contiene due aree remote, il cavo guida dovrebbe essere installato in modo da raggiungerle entrambe. *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2* possono poi essere combinate per orientare il robot rasaerba verso ogni area.

Le impostazioni di *Proporzione* e *Distanza* seguono la stessa procedura di *Partenza remota 1*.

L'impostazione predefinita è *Mai*.

Tenere presente che la cifra totale della *Proporzione* non può superare il 100%. Se, ad esempio, per *Partenza remota 1* è selezionato *Spesso*, allora è possibile selezionare solo *Mai* o *Raramente* per *Partenza remota 2*.

La *larghezza corridoio guida* è la stessa per *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2*. Così, questo è il passaggio più stretto lungo il cavo guida che limita la larghezza corridoio guida massima.

Test impostazioni

Nel menu *Test impostazioni* è possibile verificare le impostazioni per *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2* e il fatto che la *larghezza del corridoio guida* selezionata sia adatta all'area di lavoro in questione.

Test USCITA

La funzione *Test USCITA* permette di verificare che la *larghezza del corridoio guida* selezionata si adatti all'installazione in questione e di calcolare la distanza dalla stazione di ricarica a un'area remota.

Per verificare le impostazioni nella funzione *Partenza remota, R40Li per stabilire la frequenza con la quale il robot rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica.*:

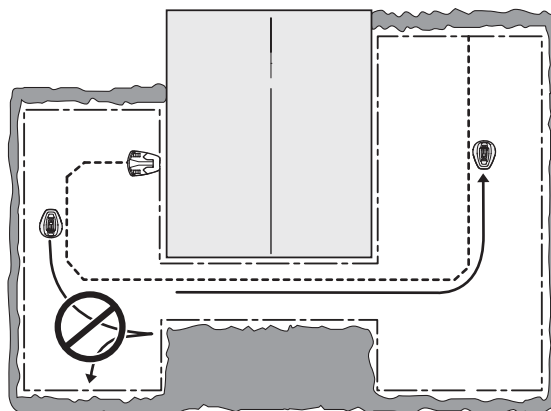
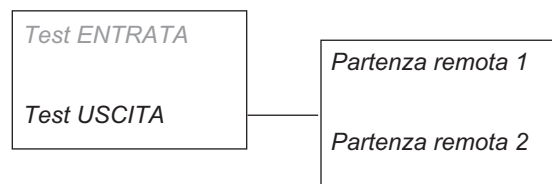
Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e selezionare la funzione *Test USCITA - Partenza remota 1*. Il robot rasaerba si allontana quindi dalla stazione di ricarica seguendo direttamente il cavo guida e inizia a tagliare una volta raggiunta la distanza designata.

Se è presente un passaggio che il robot rasaerba non riesce ad attraversare, le impostazioni in *Largh. corridoio guida* devono essere cambiate da *Ampia a Media*. Se necessario, l'impostazione può essere portata a *Stretta*. L'impostazione Stretta per la larghezza del corridoio guida deve essere usata solo se nessuna altra impostazione funziona per il giardino in questione. Quando la funzione *Test USCITA* è attivata, il robot rasaerba marcia alla massima distanza dal cavo ammessa dalla larghezza del corridoio guida selezionata.

La figura mostra come il robot rasaerba attraversi un passaggio quando *Largh. corridoio guida* è impostata su *Media* e non su *Ampia*.

Per verificare la distanza fra la stazione di ricarica e un'area remota:

Indicare una distanza superiore a quella effettiva. La distanza massima impostabile è di 500 metri. Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e selezionare *Test USCITA*. Il robot rasaerba lascia immediatamente la stazione di ricarica. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba durante il funzionamento del robot rasaerba. Arrestare il robot rasaerba nella posizione richiesta e annotare la distanza. Inserire il numero di metri visualizzato nella Distanza per l'area in questione.

Se è stata attivata *Partenza remota 2*, ad es. se per *Proporzione* è stata selezionata un'opzione diversa da *Mai*, è necessario controllare anche tali impostazioni. Il test di *Partenza remota 2* segue la stessa procedura di quello per *Partenza remota 1.*

Test ENTRATA

Il *Test ENTRATA* permette all'utente di verificare se il robot rasaerba si aggancia correttamente alla stazione di ricarica.

Il *Test USCITA* può essere eseguito solo dopo il *Test USCITA*.

Selezionando questa funzione, il robot rasaerba marcia direttamente lungo il cavo guida verso la stazione di ricarica e la aggancia. Il test può dirsi superato con successo solo se il robot rasaerba è in grado di agganciarsi alla stazione di ricarica al primo tentativo. Se il robot rasaerba non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al robot rasaerba occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica.

Oltrepassa il cavo

La parte anteriore del robot rasaerba oltrepassa sempre il cavo perimetrale di un'altezza specifica prima che il rasaerba si volti. L'altezza predefinita è 25 cm, ma questo valore può essere modificato se necessario. Il valore minimo è 25 cm, mentre quello massimo è 30 cm.

Specificare ora il numero di centimetri a cui si desidera che il robot rasaerba oltrepassi il cavo perimetrale e premere **OK**.

Largh. corridoio guida
Partenza remota 1
Partenza remota 2
Test impostazioni
Oltrepassa il cavo

6.5 Sicurezza

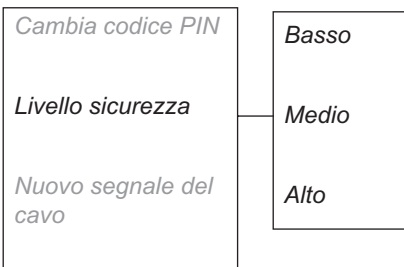
Mediante questa selezione è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra rasaerba e stazione di ricarica.

Cambia codice PIN

Immettere il nuovo codice PIN e premere **OK**. Immettere di nuovo lo stesso codice e confermare premendo **OK**. Quando si cambia il codice PIN, viene momentaneamente visualizzato sul display un messaggio che indica che il codice PIN è stato cambiato.

Annotare il nuovo codice PIN sull’apposita riga del *MEMO* a pagina 4.

Livelli sicurezza

È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza: basso, medio e alto. I livelli di sicurezza basso e medio impediscono l'accesso al il robot rasaerba se non si conosce il codice PIN. Il livello di sicurezza alto comprende inoltre un segnale acustico di avviso che si attiva se non viene immesso il codice PIN corretto dopo un periodo di tempo definito.

Funzionamento	Basso	Medio	Alto
Blocco timer	X	X	X
Richiesta PIN		X	X
Allarme			X

Importante

Si consiglia di usare sempre il livello di sicurezza Alto.

Blocco timer

Questa funzione fa in modo che dopo 30 giorni il robot rasaerba non possa essere avviato senza prima immettere il codice PIN corretto. Quando i 30 giorni sono trascorsi, il robot rasaerba continua a tagliare normalmente, ma viene visualizzato il messaggio *Inserire codice PIN* quando viene aperto il coperchio. Immettere di nuovo il codice e premere **OK**.

Richiesta PIN

Questa funzione prevede che il robot rasaerba richieda il codice PIN quando l'interruttore principale viene portato in posizione *1* e ogni volta che si apre il coperchio. È necessario immettere il codice PIN corretto per usare il robot rasaerba.

Se si immette il codice PIN errato per 5 volte consecutive, il robot rasaerba si blocca per un certo periodo. La durata del blocco aumenta a ogni nuovo tentativo fallito.

Allarme

Questa funzione prevede l'attivazione di un allarme acustico se non si inserisce il codice PIN entro 10 secondi dalla pressione del pulsante **STOP** o se il robot rasaerba è stato sollevato per qualsiasi motivo. Un ticchettio indica che è necessario inserire il codice PIN per evitare di attivare l'allarme. L'allarme può essere disattivato in qualsiasi momento immettendo il codice PIN corretto.

Nuovo segnale del cavo

Il segnale del cavo viene selezionato in modo casuale per creare un collegamento univoco tra il robot rasaerba e la stazione di ricarica. In rari casi, può essere necessario generare un nuovo segnale, per esempio se due installazioni adiacenti hanno un segnale molto simile.

- Collocare il rasaerba nella stazione di ricarica.
- Selezionare *Nuovo segnale del cavo* nel menu e premere **OK**.

Cambia codice PIN
Livello sicurezza
Nuovo segnale del cavo

6.6 Impostazioni

Le seguenti impostazioni operative sono disponibili tramite questa selezione nel menu principale.

- *Ora e data*
  per impostare l'ora e data corrente e il formato richiesto per ora e data.
- *Lingua*
  per selezionare la lingua usata nei menu.
- *Retroilluminazione,* R40Li
  per stabilire se il display deve essere acceso o spento mentre il rasaerba è in funzione.
- *Partenza remota,* R40Li
  per stabilire la frequenza con la quale il robot rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica.
- *Guida per calibrare,* R40Li
  per verificare se il robot rasaerba è in grado di seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica.
- *Reset imp. Fabbrica*
  per ripristinare il robot rasaerba alle impostazioni di fabbrica.

Timer
Giardino
Sicurezza
Impostazioni

Ora e data
Lingua
Retroilluminazione
Partenza remota
Guida per calibrare
Reset imp. Fabbrica

Ora e data

Questa funzione permette di impostare l'ora corrente e il formato richiesto dell'ora nel il robot rasaerba.

- *Ora*
  Immettere l'ora corretta e premere OK per uscire.
- *Formato ora*
  Collocare il cursore sul formato ora richiesto:12h 24h Premere OK per uscire.
- *Data*
  Immettere la data corretta e premere OK per uscire.
- *Formato data*
  Collocare il cursore sul formato data richiesto:
  AAAA-MM-GG (anno-mese-giorno)
  MM-GG-AAAA (mese-giorno-anno)
  GG-MM-AAAA (giorno-mese-anno).
  Premere OK per uscire.

Linguaggio

Impostare la lingua con questa funzione.

Per selezionare la lingua: spostare il cursore su Lingua e premere **OK**. Spostare il cursore sulla lingua richiesta e premere **OK**.

Retroilluminazione, R40Li

Per localizzare il robot rasaerba all'interno dell'area di lavoro durante la notte, è possibile fare in modo che il display rimanga acceso mentre il rasaerba è in funzione.

1. Selezionare *Retroilluminazione* nel menu e premere **OK**.
2. Scegliere una delle seguenti opzioni.
   Auto: il display rimane acceso per 1 minuto dopo la pressione dell’ultimo tasto.
   ON: il display rimane sempre acceso durante il funzionamento del rasaerba. Il display è spento quando il rasaerba si arresta, per esempio, per le impostazioni del timer o per un possibile guasto.

Partenza remota, R40Li

Una funzione importante del cavo guida è la capacità di guidare, se necessario, il robot rasaerba verso aree remote del giardino. Questa funzione è molto utile in giardini in cui, per esempio, le parti anteriore e posteriore siano unite da un passaggio stretto in cui non è possibile installare la stazione di ricarica.

Con questa funzione attivata, (con qualsiasi opzione selezionata, tranne *Mai*) il rasaerba seguirà il cavo guida dalla stazione di ricarica al punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale. Inizia a tagliare quando raggiunge tale punto. La frequenza con la quale il rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica viene selezionata come proporzione del numero totale di volte che lascia la stazione di ricarica. In tutte le altre occasioni, il robot rasaerba lascia la stazione di ricarica nel modo standard e inizia a tagliare.

È possibile selezionare le cinque opzioni seguenti;

- *Mai* (0%)
- *Raramente* (circa 20%)
- *Mediamente* (circa 50%)
- *Spesso* (circa 80%)
- *Sempre* (100%)

Selezionare la percentuale che corrisponde alle dimensioni dell'area remota rispetto all'area totale di lavoro. Se l'area remota è, per esempio, più piccola della metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Raramente*. Se l'area remota è, per esempio, pari alla metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Mediamente*. Fare il confronto con gli esempi del capitolo*7. Esempio di giardino* a pagina 54.

L'impostazione predefinita è *Raramente*.

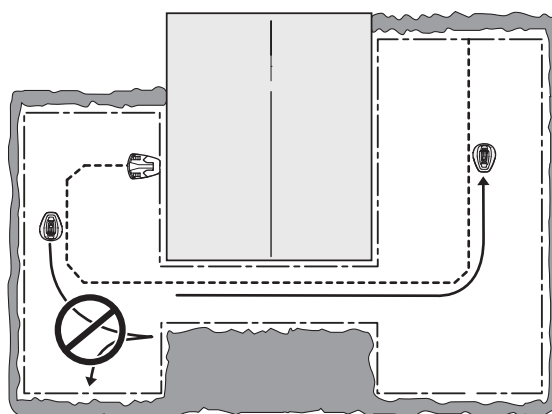
Guida per calibrare, R40Li

La funzione *Guida per calibrare* permette all'utente di verificare se il robot rasaerba sia in grado di seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica.

Per testare il cavo guida:

1. Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.
2. Selezionare *Guida per calibrare, R40Li* e premere **OK**. Il rasaerba lascia la stazione di ricarica, avvia il processo di calibratura di fronte alla stazione di ricarica, segue il cavo guida fino al punto di collegamento con il cavo perimetrale e infine inizia a tagliare.
3. Verificare che il rasaerba sia in grado di seguire il cavo guida fino al punto di collegamento con il cavo perimetrale.

   Il test è da considerarsi fallito se il rasaerba non è in grado di seguire il cavo guida fino al punto di collegamento con il cavo perimetrale. È probabile che l'installazione non sia stata eseguita nel rispetto delle istruzioni al capitolo *3. Installazione*. Alcuni tra gli errori più comuni sono, per esempio, che non si è lasciato spazio sufficiente a sinistra del cavo guida se visto stando rivolti verso la stazione di ricarica o che il cavo guida non è stato posizionato obliquamente su una pendenza ripida. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida*.

   Correggere l'installazione ed effettuare un nuovo test con la funzione *Guida per calibrare, R40Li*.

Reset imp. Fabbrica

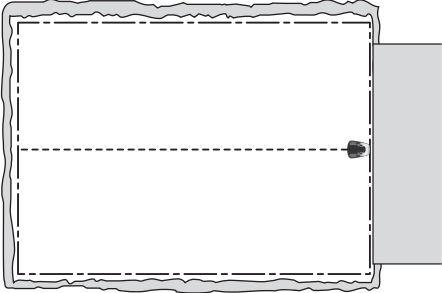
Questa funzione permette di ripristinare il robot rasaerba alle impostazioni predefinite di fabbrica.

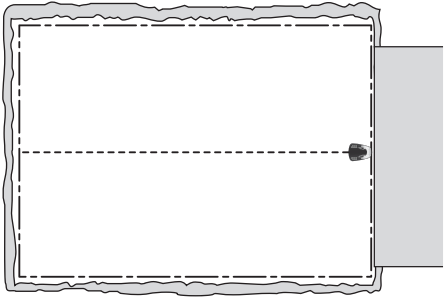
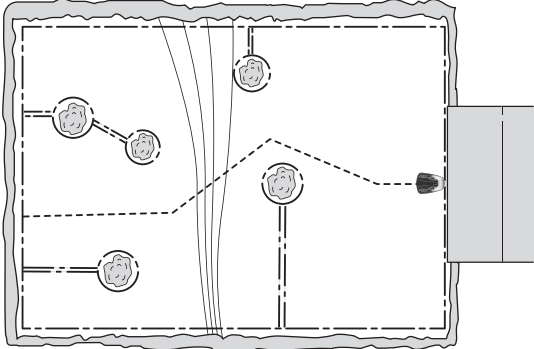
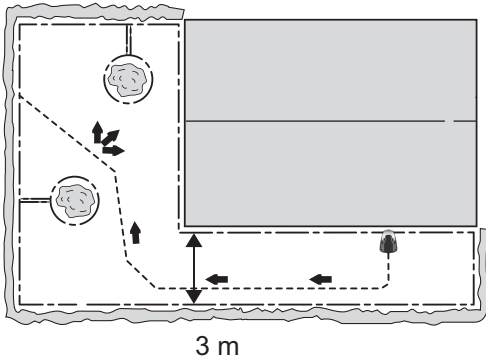
1. Selezionare *Reset imp. Fabbrica* nel menu e premere **OK**. Immettere il codice PIN corretto e premere **OK**.

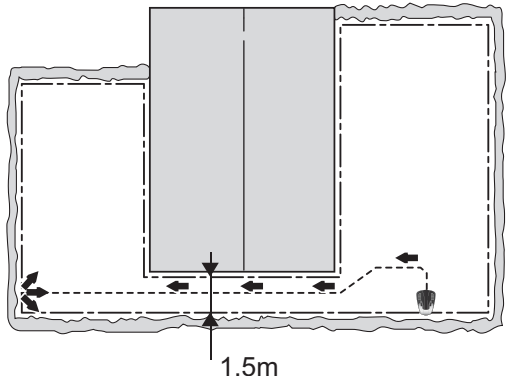
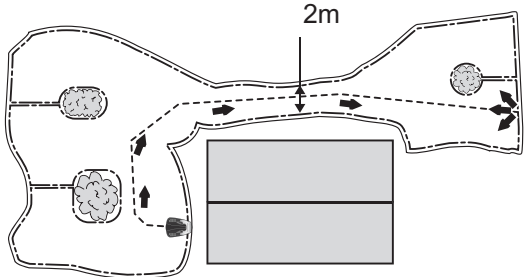
7. Esempio di giardino

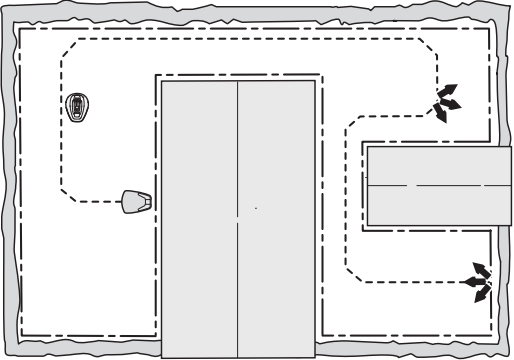
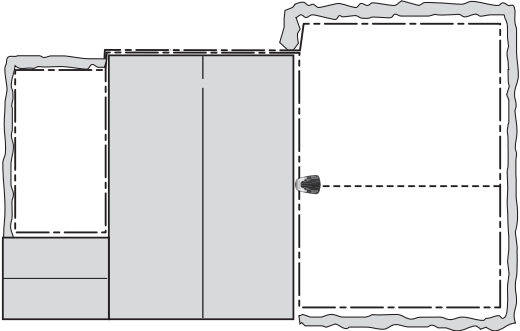
- Proposta per l’installazione e le impostazioni

Il comportamento del robot rasaerba è controllato, fino a un certo punto, dalle impostazioni effettuate. Adattando le impostazioni del robot rasaerba in base alla forma del giardino, sarà più semplice per il robot rasaerba raggiungere frequentemente tutte le zone del giardino e ottenere così un risultato di taglio perfetto.

Giardini diversi richiedono impostazioni diverse. Le pagine seguenti descrivono una serie di esempi di giardini con installazioni e impostazioni proposte.

Sul sito www.gardena.com sono inoltre disponibili esempi di installazione animati.

Consultare il capitolo *6. Opzioni dei menu* per informazioni più dettagliate sulle varie impostazioni.

Importante

Le impostazioni predefinite del robot rasaerba sono adatte alla maggior parte dei giardini. Le impostazioni devono essere modificate solo in presenza di speciali condizioni di installazione.

Le impostazioni timer raccomandate nel seguente esempio di giardino si applicano ad GARDENA R40Li , se non diversamente specificato. Per GARDENA R70Li, la durata di funzionamento può essere ridotta, vedere *4.2 Utilizzo del timer* a pagina 35.

Proposta per l’installazione e le impostazioni		
Area	150 m^2. Area aperta e piana.	
Timer	07:00-17:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Mai*	
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è inferiore alla capacità massima del robot rasaerba.	

7. ESEMPIO DI GIARDINO

Proposta per l'installazione e le impostazioni		
Area	400 m^2. Area aperta.	
Timer	07:00-22:00 (impostazione di fabbrica) Dal lunedì al sabato	
Partenza remota - Proporzione	*Mai*	
Osservazioni	Le impostazioni di fabbrica sono adatte per questo tipo di installazione.	
Area	400 m^2. Una serie di isole e una pendenza del 25%.	
Timer	07:00-22:00 (impostazione di fabbrica) Dal lunedì al sabato	
Partenza remota - Proporzione	*Raramente* (impostazione di fabbrica)	
Osservazioni	Posizionare la stazione di ricarica nella parte più bassa dell'area di lavoro. Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida.	
Area	200 m^2. Giardino a forma di L con stazione di ricarica installata nell'area stretta. Presenta un paio di isole.	
Timer	07:00-22:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Spesso*	3 m
Osservazioni	Quando la maggior parte dell'area di lavoro può essere raggiunta facilmente dal robot rasaerba seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica, selezionare *Proporzione*: *Spesso*.	

7. ESEMPIO DI GIARDINO

Proposta per l’installazione e le impostazioni		
Area	250 m². Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto.	1.5m
Timer	07:00 - 22:00 Dal lunedì al venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Media*	
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato sinistro dell'area di lavoro. La proporzione *Mediamente* è utile quando l’area di sinistra è circa la metà dell’area totale.	
Area	150 m². Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di isole.	2m
Timer	07:00-17:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Raramente* (impostazione di fabbrica)	
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Selezionare la proporzione *Raramente* quando l’area di destra è una piccola frazione dell’area totale.	

7. ESEMPIO DI GIARDINO

Proposta per l'installazione e le impostazioni		
Area	Si applica solo a GARDENA R 70Li. 400m². Tre aree collegate con due passaggi stretti.	
Timer	07:00-23:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì	
Partenza remota 1 - Proporzione	Raramente	
Partenza remota 2 - Proporzione	Raramente	
Largh. corridoio guida	Media	
Osservazioni	Siccome l'area di lavoro comprende tre aree collegate da due passaggi stretti, è necessario utilizzare Partenza remota 1 e Partenza remota 2 per ottenere un risultato uniforme di taglio sull'intera area di lavoro. Pertanto, GARDENA R70Li è consigliato per questa area di lavoro.	
Area	200 m² + 50 m² in un'area secondaria.	
Timer	07:00-18:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Raramente* (impostazione di fabbrica)	
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità MAN il mercoledì e il sabato.	

8. Manutenzione

Per aumentare la sicurezza e la durata del robot rasaerba GARDENA, controllarlo e pulirlo regolarmente sostituendo le parti usurate all'occorrenza. Vedere *8.3 Pulizia* per ulteriori dettagli sulla pulizia.

Al primo utilizzo del il robot rasaerba, ispezionare il disco a lame e le lame una volta alla settimana. Se il grado di usura è irrilevante, è possibile aumentare l'intervallo dei controlli.

È importante che il disco a lame ruoti liberamente e facilmente. Il tagliente delle lame deve essere integro. La durata utile delle lame varia notevolmente e dipende, per esempio, dai seguenti fattori:

- Tempo di esercizio e dimensioni dell'area di lavoro.
- Tipo di erba.
- Tipo di terreno.
- Presenza di oggetti quali pigne, frutta caduta, giocattoli, attrezzi, pietre, radici e simili.

La durata normale è da 2 a 4 mesi se usata in aree di dimensioni maggiori di 300 m^2 ed è più lunga per aree più piccole. Vedere *8.6 Sostituzione delle lame* a pagina 61 per la sostituzione delle lame.

Importante

Se le lame non sono affilate, il risultato di taglio è insoddisfacente. L'erba viene tagliata in modo sfilacciato e il robot rasaerba consuma più energia, quindi la sua autonomia è ridotta.

8. MANUTENZIONE

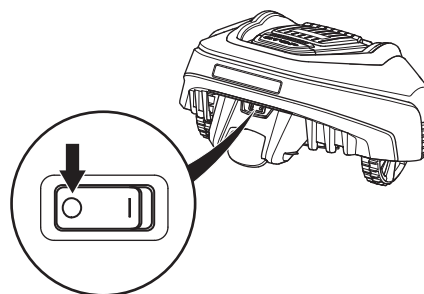
8.1 Rimessaggio invernale

Robot rasaerba

Il robot rasaerba deve essere pulito accuratamente prima del rimessaggio invernale. Vedere *8.3 Pulizia* a pagina 59.

Ricaricare completamente la batteria prima del rimessaggio invernale. Portare quindi l’interruttore principale su *0*.

Controllare le condizioni di usura di componenti quali lame e cuscinetti delle ruote posteriori. Riparare o sostituire, se necessario, per accertarsi che il robot rasaerba sia in buone condizioni prima della stagione successiva.

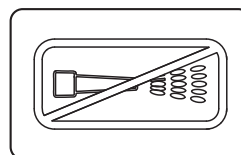
Conservare il robot rasaerba in un ambiente asciutto e non soggetto a gelate, preferibilmente nell'imballaggio originale.

Stazione di ricarica

Conservare la stazione di ricarica e il trasformatore al chiuso. Il cavo perimetrale può essere lasciato sul terreno. Le estremità dei cavi devono essere protette dall’umidità, per esempio immergendole in un contenitore pieno di grasso.

8.2 Dopo il rimessaggio invernale

Al primo utilizzo, verificare se è necessaria una pulizia, in particolare delle lamelle di ricarica sia sul robot rasaerba sia sulla stazione di ricarica. Se le lamelle di ricarica risultano bruciate o rivestite da una patina, pulirle usando un panno abrasivo a grana fine. Verificare che l'ora e la data del robot rasaerba siano corrette.

8.3 Pulizia

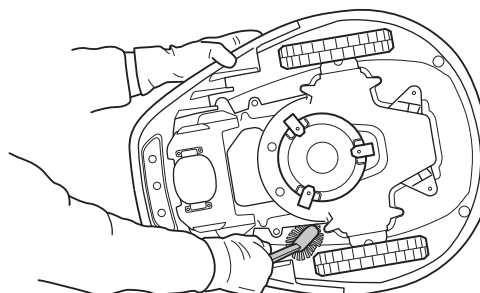
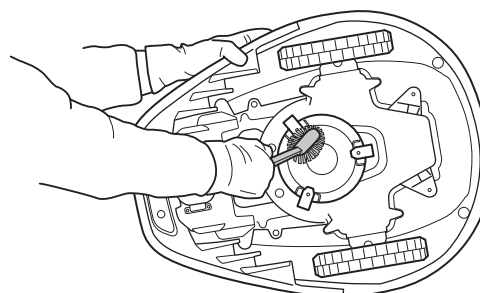
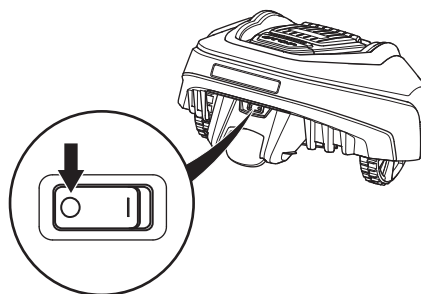
È importante tenere pulito il robot rasaerba. Un rasaerba intasato da quantità eccessive di erba non riesce a gestire correttamente le pendenze. Per la pulizia, si raccomanda di utilizzare una spazzola e uno spruzzino con acqua.

Importante

Non pulire mai il robot rasaerba con un’idropulitrice o con acqua corrente. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.

Sottoscocca e disco a lame

1. Portare l’interruttore principale in posizione *0*.
2. Indossare guanti protettivi.
3. Sollevare il robot rasaerba su un lato.
4. Pulire il disco a lame e il sottoscocca, ad esempio con una spazzola per dischi.

   Contemporaneamente, verificare che il disco a lame ruoti liberamente rispetto al coperchio di protezione per i piedi.

   Se lunghi fili d’erba o altri oggetti entrano all’interno, possono ostacolare il disco a lame. Anche il minimo attrito può provocare un maggiore consumo di energia e tempi di taglio prolungati e, nel peggiore dei casi, può impedire al robot rasaerba di tagliare prati di grandi dimensioni.

Telaio

Pulire il lato inferiore del telaio. Pulire con una spazzola o un panno umido.

Ruote

Pulire l’area attorno alle ruote anteriori e posteriori e l’unità di sostegno delle ruote posteriori.

Scocca

Per la pulizia della scocca, utilizzare una spugna o un panno morbidi inumiditi. Se la scocca è molto sporca, può essere necessario utilizzare una soluzione di acqua e sapone o detersivo per piatti.

Stazione di ricarica

Pulire la stazione di ricarica regolarmente da erba, foglie, ramoscelli e altri oggetti che potrebbero ostacolare l’aggancio.

8.4 Trasporto e rimozione

Mettere in sicurezza la macchina durante il trasporto. È importante che il robot rasaerba non si muova durante il trasporto, ad esempio, tra prati diversi.

8.5 In caso di temporali

Per ridurre il rischio di danni a componenti del robot rasaerba, si consiglia di scollegare tutte le connessioni alla stazione di ricarica (alimentazione, cavo perimetrale e cavo guida) in caso di rischio di temporali.

8.6 Sostituzione delle lame

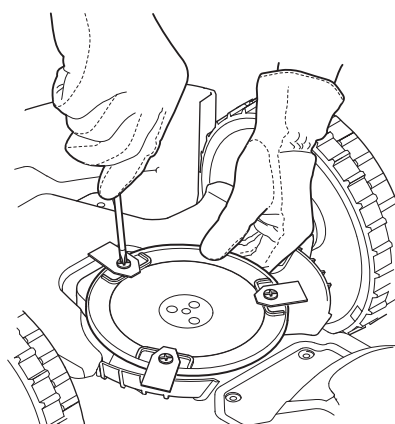
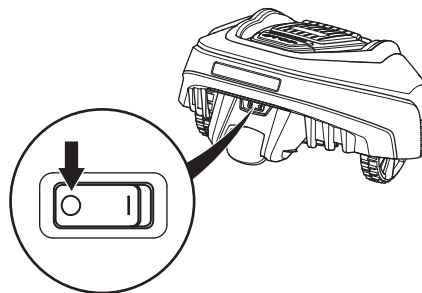
Avvertenza

In sede di sostituzione, utilizzare sempre lame e viti originali. Se si sostituisce una lama riutilizzando la vecchia vite, sussiste il rischio che la vite si usuri e si rompa durante il taglio. In tal caso, la lama può essere scagliata con violenza e causare danni.

Il robot rasaerba presenta tre lame, avvitate al disco a lame. Tutte e tre le lame e le relative viti devono essere sostituite contemporaneamente per mantenere bilanciato il sistema di taglio.

Utilizzare solo lame approvate GARDENA.

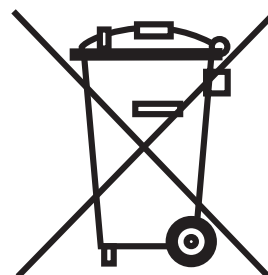
Per la sostituzione delle lame:

1. Portare l’interruttore principale in posizione *0*.
2. Indossare guanti protettivi.
3. Capovolgere il robot rasaerba.
4. Girare la piastra di scorrimento in modo tale che il relativo foro sia allineato con la vite della lama. Si applica solo a R70Li.
5. Rimuovere la lama e la vite.
6. Avvitare la nuova lama e la nuova vite.

8.7 Sostituzione della batteria

La batteria non necessita di manutenzione, ma ha una durata limitata che varia da 2 a 4 anni.

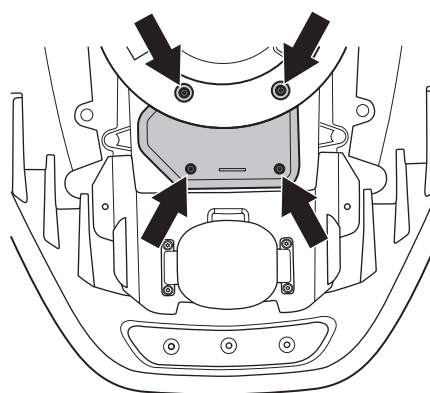
La durata della batteria dipende dalla stagione di attività e dal numero di ore di utilizzo al giorno del robot rasaerba. Una stagione lunga e un utilizzo di molte ore al giorno riducono gli intervalli di sostituzione della batteria.

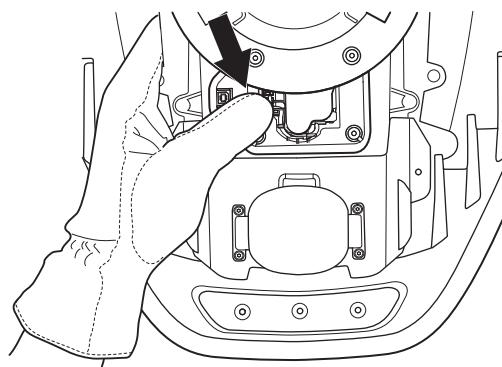
Importante

Caricare completamente la batteria alla fine della stagione prima del rimessaggio invernale.

Sostituzione della batteria

Se i tempi di esercizio del robot rasaerba sono più brevi del solito tra ogni intervallo di ricarica, ciò significa che la batteria sta invecchiando e che presto sarà necessario sostituirla. La batteria funziona correttamente se il robot rasaerba mantiene il prato ben tagliato.

> **Importante**
>
> **Utilizzare sempre batterie originali. L'azienda non garantisce la compatibilità con altre batterie.**

1. Posizionare l'interruttore principale su *0*.
2. Ridurre l'altezza di taglio alla posizione più bassa.
3. Capovolgere il robot rasaerba. Posizionare il rasaerba su una superficie morbida e pulita per evitare di graffiare la scocca o il coperchio del display.
4. Pulire intorno al coperchio del vano batterie.
5. Allentare le quattro viti che fissano il coperchio del vano batterie (Torx 20) e rimuovere il coperchio del vano batterie.

6. Estrarre la batteria tirando la linguetta.
7. Montare una nuova batteria.

   NOTA Spingere la striscia di contatto per inserire la batteria in posizione e non il gruppo batteria stesso.
8. Montare il coperchio del vano batterie. Se il sigillo sul coperchio del vano batterie è visibilmente danneggiato, sostituire tutto il coperchio del vano batterie.
9. Avvitare le quattro viti del coperchio del vano batterie (Torx 20).
10. Reimpostare l'altezza di taglio al livello desiderato.

9. Ricerca dei guasti

In questo capitolo è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati nel display in caso di guasto. Per ogni messaggio si suggerisce una possibile causa e le azioni da intraprendere.

Questo capitolo descrive inoltre alcuni sintomi che possono aiutare l'utente a capire se il robot rasaerba non funzioni come dovrebbe.

Ulteriori suggerimenti sulle azioni da intraprendere in caso di guasto o ulteriori sintomi sono disponibili sul sito www.gardena.com.

9.1 Messaggi

Di seguito è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati nel display del robot rasaerba GARDENA. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio. Vedere *MEMO* a pagina 4.

Messaggio	Causa	Intervento
Motore ruota sx bloccato	La ruota motrice è inceppata da erba o altri corpi estranei.	Controllare la ruota motrice e rimuovere eventuali resti di erba o altri corpi estranei.
Motore ruota dx bloccato	La ruota motrice è inceppata da erba o altri corpi estranei.	Controllare la ruota motrice e rimuovere eventuali resti di erba o altri corpi estranei.
Disco lame bloccato	Il disco a lame è inceppato da erba o altri corpi estranei.	Controllare il disco a lame e rimuovere eventuali resti di erba o altri corpi estranei.
	Il disco a lame si trova in una pozza d’acqua.	Spostare il robot rasaerba e se possibile evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.
No segnale dal cavo	Il trasformatore non è collegato.	Controllare il collegamento alla presa a muro e se l’eventuale salvavita è saltato. Verificare che il cavo a bassa tensione sia collegato alla stazione di ricarica.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo perimetrale sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Vedere *3.5 Collegamento del cavo perimetrale*a pagina 27.
	Il cavo di limitazione è interrotto.	Individuare l’interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale. Vedere *9.4 Ricerca di interruzioni nel cavo* a pagina 69.
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un’isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni nel capitolo *3. Installazione*.
	Il collegamento fra il robot rasaerba e stazione di ricarica è interrotto.	Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo tramite Sicurezza -> *Nuovo segnale del cavo*.
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo di limitazione.

9. RICERCA DEI GUASTI

Messaggio	Causa	Intervento
Intrappolato	Il robot rasaerba si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare R40Li e rimuovere la causa del blocco.
	Il robot rasaerba resta incastrato dietro una serie di ostacoli.	Verificare se vi sono ostacoli che rendono difficile al il robot rasaerba muoversi da questa posizione.
Fuori area	Le connessioni del cavo perimetrale alla stazione di ricarica sono incrociate.	Controllare che il cavo perimetrale sia collegato correttamente.
	Il cavo di limitazione è troppo vicino al bordo dell'area di lavoro.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni nel capitolo *3. Installazione*.
	L'area di lavoro è in forte pendenza.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni nel capitolo *3. Installazione*.
	Il cavo di limitazione è sistemato in direzione errata intorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni nel capitolo *3. Installazione*.
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo di limitazione.
	Il robot rasaerba non riesce a distinguere il segnale da un'altra installazione vicina di un robot rasaerba.	Parcheggiare A nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo tramite *Sicurezza -> Nuovo segnale del cavo.*
Bassa tensione batteria	Il robot rasaerba non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni riportate nel Capitolo *3. Installazione* a pagina 15.
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Verificare che la luce della spia della stazione di ricarica sia gialla e lampeggiante. Vedere la soluzione descritta al capitolo *9.2 Spia della stazione di ricarica* a pagina 66.
	La batteria è esaurita.	Sostituire la batteria. Vedere *8.7 Sostituzione della batteria* a pagina 61.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare che la luce della spia della stazione di ricarica sia lampeggiante e rossa. Vedere la soluzione descritta al capitolo *9.2 Spia della stazione di ricarica* a pagina 66.
Codice PIN errato	È stato inserito un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se si è dimenticato il codice PIN. Vedere *MEMO* a pagina 4.

9. RICERCA DEI GUASTI

Messaggio	Causa	Intervento
Non avanza	Il robot rasaerba si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il robot rasaerba e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il robot rasaerba.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 25%. Pendenze maggiori devono essere delimitate. Vedere *3.4 Installazione del cavo perimetrale* a pagina 21.
	Il cavo guida non è stato posato obliquamente su una pendenza.	Se il cavo guida deve essere posato su una pendenza, deve essere posato obliquamente lungo tutta la pendenza. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28.
Stazione di ricarica bloccata	Il robot rasaerba ha effettuato alcuni tentativi di ricarica ma il contatto fra lamierini di ricarica e lamierini di contatto è insufficiente.	Inserire il robot rasaerba nella stazione di ricarica e controllare che il contatto fra lamierini di ricarica e lamierini di contatto sia corretto.
	Sono presenti oggetti che ostacolano l'avanzamento del robot rasaerba.	Rimuovere gli oggetti.
Intrappolato nella stazione di ricarica	È presente un ostacolo sul percorso di il robot rasaerba che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere gli oggetti.
Rovesciato	Il robot rasaerba si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il robot rasaerba nella posizione corretta verso l'alto.
Richiede carica manuale	Il robot rasaerba è impostato in modalità di funzionamento *MAN*.	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica. Il comportamento è normale e non sono richiesti interventi.
Prossima accensione hh:mm	Le impostazioni del timer impediscono al robot rasaerba di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. Vedere *6.3 Timer* a pagina 44.
	Il periodo di pausa è in corso. Il robot rasaerba deve rimanere nella stazione di ricarica per almeno 8 ore al giorno (11 ore per GARDENA R40Li).	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere *4.2 Utilizzo del timer* a pagina 35.
La giornata di taglio è giunta al termine	Il periodo di pausa è in corso. Il robot rasaerba deve rimanere nella stazione di ricarica per almeno 8 ore al giorno (11 ore per GARDENA R40Li).	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere *4.2 Utilizzo del timer* a pagina 35.

9.2 Spia della stazione di ricarica

Per indicare che l’impianto funziona correttamente, la spia della stazione di ricarica deve emettere una luce verde fissa. Se la luce della spia è diversa, attenersi alla seguente guida di ricerca dei guasti.

Ulteriore assistenza per la ricerca dei guasti è disponibile sul sito www.gardena.com. Per ulteriore assistenza nella ricerca dei guasti, contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. Vedere *MEMO* a pagina 4.

Luce	Causa	Intervento
Luce verde fissa	Funzionamento regolare.	Non è richiesto alcun intervento.
Luce blu lampeggiante	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica	Verificare che il connettore del cavo perimetrale sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Vedere *3.5 Collegamento del cavo perimetrale* a pagina 27.
	Interruzione nel cavo perimetrale.	Individuare l’interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo perimetrale con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale. Vedere *9.4 Ricerca di interruzioni nel cavo* a pagina 69.
Luce gialla lampeggiante	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida* a pagina 28.
	Interruzione nel cavo guida.	Individuare l’interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo guida con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
Luce rossa lampeggiante	Interruzione nell’antenna della stazione di ricarica.	Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. Vedere *MEMO* a pagina 4.
Luce blu fissa	Segnale debole a causa di un cavo perimetrale troppo lungo. La lunghezza massima del cavo è 250 metri.	Non è richiesta alcuna azione se il robot rasaerba funziona come dovrebbe.
		Accorciare il cavo perimetrale riducendo l'area di lavoro o sostituendo le isole con ostacoli contro i quali il robot rasaerba possa scontrarsi.
	Segnale debole a causa di un cavo perimetrale danneggiato.	Poiché è difficile individuare la posizione del punto danneggiato del cavo, è consigliabile posare un nuovo cavo perimetrale in tutta l’area di lavoro.
Luce rossa fissa	Scheda del circuito difettosa nella stazione di ricarica.	Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. Vedere *MEMO* a pagina 4.

9.3 Sintomo

Se il robot rasaerba non funziona come previsto, attenersi alla seguente guida di ricerca dei guasti.

Sul sito www.gardena.com è stata inserita una sezione domande frequenti (FAQ) che fornisce risposte più dettagliate a una serie di domande standard. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se non si riesce a individuare la causa del guasto. Vedere *MEMO* a pagina 4.

Sintomo	Causa	Intervento
Il robot rasaerba ha difficoltà ad agganciarsi	Il cavo perimetrale non è stato posato diritto a una distanza sufficiente dalla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni del capitolo *3.2 Installazione della stazione di ricarica* a pagina 16.
	Il cavo guida non è inserito nella feritoia sul lato inferiore della stazione di ricarica.	Per un corretto funzionamento, è fondamentale che il cavo guida sia perfettamente diritto e in posizione corretta sotto la stazione di ricarica. Accertarsi quindi che il cavo guida sia sempre nell'apposita feritoia della stazione di ricarica. Vedere *3.6 Installazione del cavo guida*.
	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. Vedere *3.2 Installazione della stazione di ricarica* a pagina 16.
Taglio irregolare	Il robot rasaerba funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare il tempo di esercizio, vedere *6.3 Timer* a pagina 44.
	L'impostazione della proporzione non è corretta rispetto alla configurazione dell'area di lavoro.	Verificare che sia selezionato il valore Proporzione corretto. Vedere *6.6 Impostazioni* a pagina 51.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo sia di *Partenza remota 1* sia di *Partenza remota 2*, affinché il robot rasaerba possa orientarsi verso tutte le aree remote.	Utilizzare anche *Partenza remota 2* per orientare il robot rasaerba verso un'area remota. Vedere *6.4 Giardino, R70Li* a pagina 45. Si applica solo a GARDENA R70Li.
	L'area di lavoro è troppo grande.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. Vedere *6.3 Timer* a pagina 44.
	Le lame non sono affilate.	Sostituire tutte le lame e le viti in modo che le parti rotanti siano bilanciate. Vedere *8.6 Sostituzione delle lame* a pagina 61.
	Se il terreno è in pendenza, il rasaerba taglia di più in salita che in discesa.	Modificare l'impostazione Forma giardino (3-3) selezionando Aperto.
	Accumulo di erba nel disco a lame o intorno all'albero motore.	Verificare che il disco a lame ruoti liberamente e agevolmente. In caso contrario, allentare il disco a lame e rimuovere erba e corpi estranei. Vedere *8.3 Pulizia* a pagina 59.

9. RICERCA DEI GUASTI

Sintomo	Causa	Intervento
Orario di funzionamento del robot rasaerba errato	L'orologio del robot rasaerba non indica l'ora esatta.	Impostare l'orologio; vedere *6.6 Impostazioni* a pagina 51
	L'ora di inizio e l'ora di fine taglio sono impostate in modo errato.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. Vedere *6.3 Timer* a pagina 44.
Vibrazioni nel robot rasaerba	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. Vedere *8.6 Sostituzione delle lame* a pagina 61.
	Molte lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.
Il robot rasaerba marcia ma il disco a lame non ruota	Il robot rasaerba sta cercando la stazione di ricarica.	Non sono richiesti interventi. Il robot rasaerba non ruota quando è alla ricerca della stazione di ricarica.
Il robot rasaerba presenta una durata operativa inferiore rispetto al solito tra una carica e l'altra	Erba o corpi estranei bloccano il disco a lame.	Rimuovere e pulire il disco a lame. Vedere *8.3 Pulizia* a pagina 59.
Il tempo di taglio e di ricarica sono inferiori al normale	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *8.7 Sostituzione della batteria* a pagina 61.
	Questo comportamento è normale a basse temperature (aumento graduale sotto i 15˚C).	Non sono richiesti interventi.
Il robot rasaerba rimane parcheggiato per ore nella stazione di ricarica	Il robot rasaerba deve rimanere per almeno 11 ore al giorno nella stazione di ricarica per far riposare la batteria. Vedere *4.2 Utilizzo del timer*a pagina 35. Si applica solo a GARDENA R40Li.	Non sono richiesti interventi.
	Lo sportello è stato chiuso senza aver prima premuto il pulsante **AVVIO**.	Aprire lo sportello, premere il pulsante **AVVIO** e chiudere lo sportello.

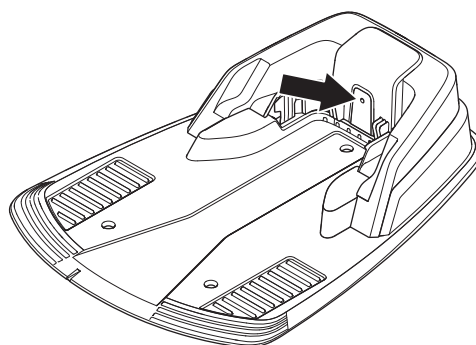
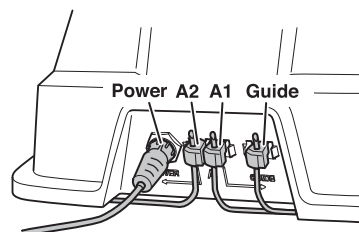
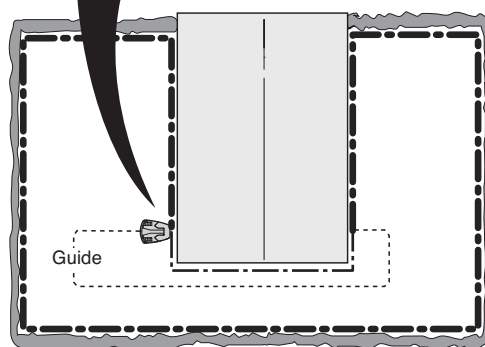
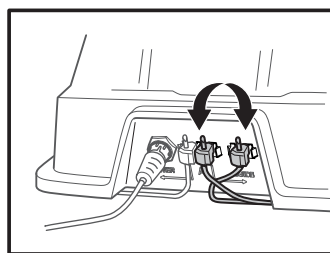
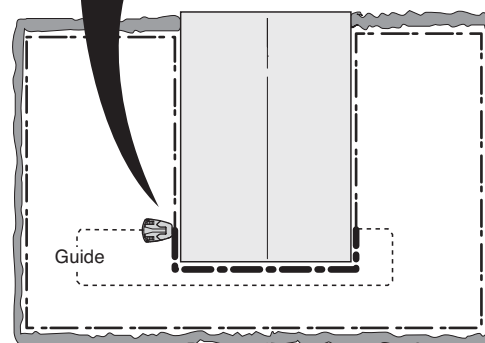
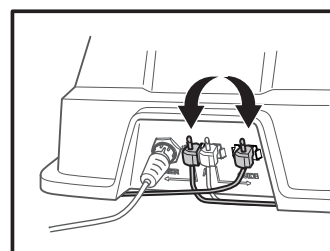
9.4 Ricerca di interruzioni nel cavo

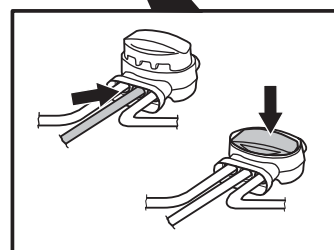
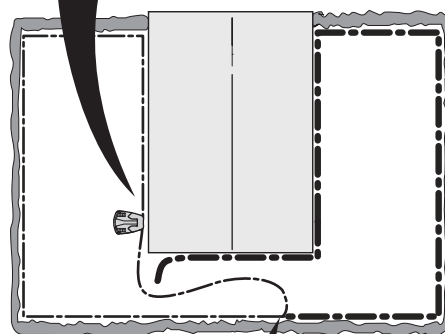
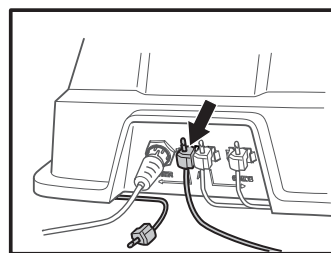
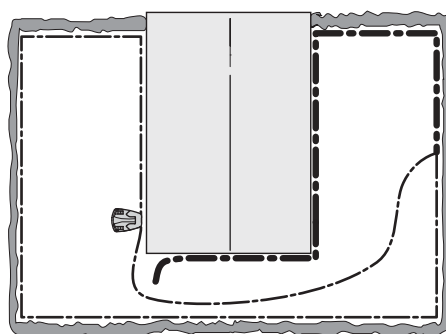
Le interruzioni nel cavo sono solitamente provocate da danni materiali involontari come quelli provocati, per esempio, mentre si lavora con la vanga. Nei paesi soggetti alla formazione di gelo, anche le pietre appuntite spostate nel terreno possono danneggiare il cavo. Le interruzioni possono inoltre essere provocate da un'alta tensione nel cavo durante l'installazione.

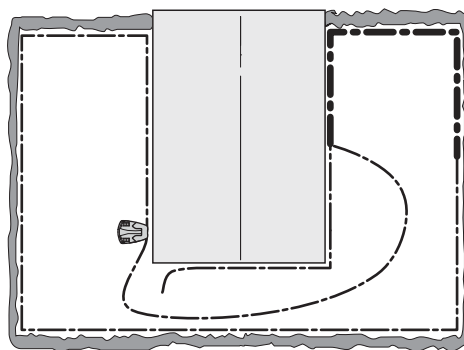
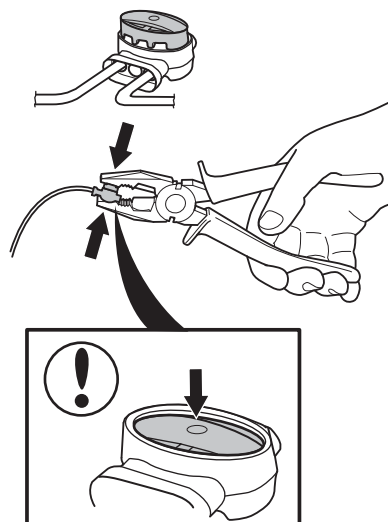
Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Alcuni danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione e ridurre gradualmente l'altezza ogni due settimane fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.

Un collegamento errato del cavo può inoltre provocare guasti anche diverse settimane dopo averlo effettuato. Un collegamento errato può, per esempio, derivare dal fatto che non si è serrato a sufficienza il giunto originale con le pinze o dall'avere usato un giunto di qualità inferiore rispetto a quello originale. Verificare tutti i collegamenti tra i cavi prima di cercare altri eventuali guasti.

È possibile individuare un'interruzione dimezzando gradualmente la lunghezza del cavo rispetto al punto sul quale potrebbe essersi verificata l'interruzione finché non sarà rimasta solo una sezione molto corta di cavo.

1. Accertarsi che la spia della stazione di ricarica sia blu e lampeggiante, a indicare la presenza di un'interruzione nel cavo perimetrale. Vedere *9.2 Spia della stazione di ricarica* a pagina 66.

2. Verificare che i collegamenti del cavo perimetrale alla stazione di ricarica siano effettuati correttamente e non siano difettosi. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia ancora blu e lampeggiante.

3. Collegare la stazione di ricarica all'alimentazione. Invertire i collegamenti tra il cavo guida e il cavo perimetrale sulla stazione di ricarica.
   a) Invertire il collegamento A1 e Guida.
   Se la spia è gialla e lampeggiante, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra A1 e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

   b) Rimettere A1 e Guida nelle rispettive posizioni originali. Invertire A2 e Guida.
   Se la spia è gialla e lampeggiante, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra A2 e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

4. a) Presupponendo che la spia è gialla e lampeggiante nella fase a) descritta sopra, ripristinare tutti i collegamenti nelle rispettive posizioni originali. Scollegare A2. Collegare un nuovo cavo ad A2. Collegare l’altra estremità del nuovo cavo in un punto centrale dell’impianto.

   Se la spia è verde o gialla lampeggiante, l’interruzione si trova sul cavo tra l’estremità scollegata e il punto in cui il nuovo cavo è collegato (linea nera spessa nella figura sottostante).

   In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all’estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo sospetta) e verificare ancora una volta se la spia è verde o gialla lampeggiante.

Procedere in questo modo finché non rimane che una sezione molto ridotta di cavo che corrisponderà alla differenza tra la luce blu lampeggiante e la luce verde fissa.

b) Se la spia è gialla e lampeggiante nella fase 3b) descritta sopra, occorre effettuare un test simile, ma questa volta con un il nuovo cavo collegato ad A1.

5. Una volta individuata l’interruzione, sostituire la sezione danneggiata con un nuovo cavo. La sezione danneggiata può essere tagliata, se possibile, per accorciare il cavo perimetrale. Utilizzare sempre giunti originali.

10. Dati tecnici

Dati	R40Li	R70Li
Dimensioni		
Lunghezza	58 cm	58 cm
Larghezza	46 cm	46 cm
Altezza	26 cm	26 cm
Peso	8 kg	8 kg
Impianto elettrico		
Batteria	Batteria speciale ioni di litio, 18 V/1,6 Ah	Batteria speciale ioni di litio, 18 V/1,6 Ah
Trasformatore	230 VAC / 21.6 VDC	230 VAC / 21.6 VDC
Consumo medio di energia al massimo regime	7 kWh/mese per un’area di lavoro di 400 m^2	12 kWh/mese per un’area di lavoro di 700 m^2
Rumore		
Potenza sonora rilevata	64 dB(A)	58 dB (A)
Potenza sonora garantita	66 dB(A)	60 dB (A)
Taglio		
Sistema di taglio	Tre lame snodate	Tre lame snodate
Velocità del motore delle lame	2900 rpm	2900 rpm
Consumo di potenza durante il taglio	20 W +/- 20 %	20 W +/- 20%
Altezza di taglio	2-5 cm	2-5 cm
Larghezza di taglio	17 cm	17 cm
Area di lavoro max	400 m^2 +/- 20 %	700 m^2 +/- 20 %

L’azienda non garantisce la completa compatibilità fra il robot rasaerba e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.

11. Termini di garanzia

GARDENA garantisce il corretto funzionamento di questo prodotto per un periodo di due anni (dalla data di acquisto). La garanzia copre guasti gravi legati a materiali o difetti di fabbricazione. Per tutta la durata della garanzia, l'azienda sostituirà il prodotto o lo riparerà gratuitamente in caso di rispetto dei seguenti termini:

- il robot rasaerba e la stazione di ricarica possono essere usati solo nel rispetto delle istruzioni contenute nel presente manuale.
- Gli utenti o terzi non autorizzati non devono tentare di riparare il prodotto.

Esempi di guasti non coperti da garanzia:

- Danni causati da infiltrazioni di acqua da sotto il robot rasaerba (ad es. durante il lavaggio o provocate da impianti di irrigazione).
- Danni causati da cavi a bassa tensione cortocircuitati.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali GARDENA.
- Danni al cavo.

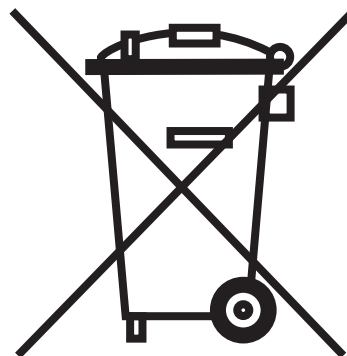
Le lame e le ruote sono da considerarsi materiale di consumo e non sono coperte da garanzia.

In caso di guasto al proprio il robot rasaerba GARDENA, contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA (vedere *MEMO* a pagina 4) per maggiori istruzioni. Accertarsi di avere a portata di mano lo scontrino e il numero di serie del robot rasaerba quando si contatta il Servizio Assistenza Centrale GARDENA.

12. Informazioni di carattere ambientale

Il simbolo riportato sul robot rasaerba GARDENA o sulla confezione indica che il prodotto non può essere smaltito fra i rifiuti domestici. Deve invece essere consegnato a un apposito centro per il riciclaggio dei componenti elettrici e delle batterie.

Assicurandosi che questo prodotto venga smaltito correttamente, si aiuta a prevenire potenziali conseguenze negative per l'ambiente e per la sanità delle persone, che potrebbero altrimenti essere causate con l'incorretto smaltimento di questo prodotto.

Per ulteriori informazioni dettagliate sullo smaltimento, si prega contattare il locale comune, il servizio dello smaltimento dei rifiuti oppure il negozio dove il prodotto è stato acquistato.

13. Dichiarazione di conformità CE

Dichiarazione di conformità CE (soltanto per l'Europa)

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, dichiara sotto la propria responsabilità che i rasaerba robotizzati **GARDENA R40Li** e **GARDENA R70Li** con numeri di serie a partire dall'anno 2013 incluso (la targhetta dati di funzionamento indica chiaramente anno e numero di serie) sono conformi ai requisiti previsti nella seguente DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" 2011/65/UE.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine e attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**.
  Per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio, vedere anche il capitolo Dati tecnici. L'ente notificato 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Fyrisborgsgatan 3, SE-754 50 Uppsala, Svezia, ha pubblicato il rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO dell'8 maggio 2000 "sulle emissioni di rumore nell'ambiente" 2000/14/CE.
  Il certificato porta il numero: 01/901/163.
- Direttiva "sulla compatibilità elettromagnetica" **2004/108/EC** e disposizioni aggiuntive ora vigenti. Sono state applicate le seguenti norme:
  - **- EN 61000-6-3** (emissioni)
  - **- EN 61000-6-2 e EN 61000-6-1** (immunità)

Huskvarna, 1 ottobre 2012

Christer Gustavsson, Responsabile sviluppo presso Husqvarna AB, rasaerba robotizzati
(Rappresentante autorizzato per Husqvarna AB e responsabile della documentazione tecnica)